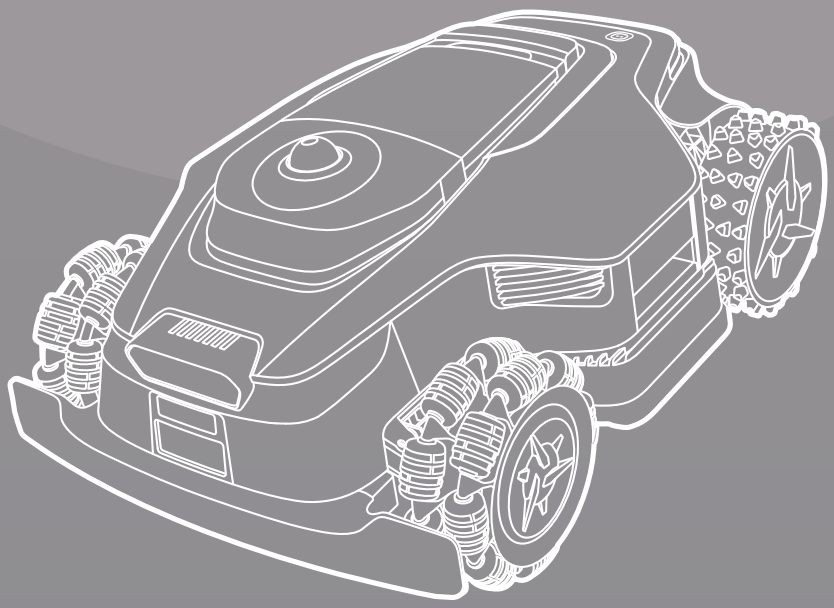
DREAME



Dreame A3 AWD Pro Roboticmower

Překlad originálního návodu k obsluze
Preklad originálneho návodu na obsluhu
Az eredeti kezelési útmutató fordítása

CZ P03-P42

SK P43-P82

HU P83-P122

LEADCREATE GLOBAL TRADING (SINGAPORE) PTE. LTD.
11 BEACH ROAD, #03-01, CRASCO BUILDING, SINGAPORE 189675

Překlad originální uživatelské příručky

Obsah

1 Bezpečnostní pokyny P04
2 Představení produktu P08
3 Instalace P10
4 Příprava k prvnímu použití P13
5 Mapování zahrady P18
6 Obsluha P24
7 Aplikace Dreamehome P27
8 Údržba P30
9 Akumulátor P34
10 Zazimování P34
11 Doprava P34
12 Odstraňování poruch P35
13 Technické údaje P39

Autorizovaný zástupce výrobce v EU:

Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicalaan 29, 2132JG Hoofddorp
+31 20 793 2050 Ext. 800
compliance.eu@dreame.tech

1 Bezpečnostní pokyny

1.1 Obecné bezpečnostní pokyny

• Nepoužívejte stroj a jeho periferní zařízení ve špatných povětrnostních podmínkách, zejména pokud hrozí nebezpečí bouří s blesky.
• Před použitím výrobku si pečlivě přečtěte uživatelskou příručku a porozumějte jí.
• S výrobkem používejte pouze zařízení doporučené společností Dreame. Jakékoliv jiné použití je nesprávné.
• Nedovolte dětem, aby byly v blízkosti nebo si hrály se strojem, když je v provozu.
• Nepoužívejte výrobek v oblastech, kde si lidé nejsou vědomi jeho přítomnosti.
• Při ručním ovládání výrobku pomocí aplikace Dreamehome neběhejte. Vždy choďte pomalu, sledujte své kroky na svazích a vždy udržujte rovnováhu.
• Nepoužívejte výrobek, pokud jsou v pracovní ploše jiné osoby, zejména děti nebo zvířata.
• Pokud výrobek provozujete na veřejných místech, rozmístěte kolem pracovní plochy výstražné značky s následujícím textem: „Výstraha! Automatická sekačka na trávu! Udržujte si od stroje odstup! Dohlížejte na děti!"
• Při provozu výrobku noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
• Abyste zabránili poškození výrobku a nehodám s účastí vozidel a osob, nestanovujte pracovní plochy ani přejezdové trasy po veřejných komunikacích.
• Nedotýkejte se pohybujících se nebezpečných částí, jako je kotouč nože, dokud se zcela nezastaví.
• V případě zranění nebo nehod vyhledejte lékařskou pomoc.
• Před odstraněním ucpání, provedením údržby nebo prohlídkou výrobku jej **VYPNĚTE**. Pokud výrobek neobvykle vibruje, před opětovným spuštěním jej zkontrolujte, zda není poškozen. Výrobek nepoužívejte, pokud jsou některé součásti vadné.
• Neinstalujte hlavní kabel do míst, kde bude výrobek sekat. Postupujte podle pokynů pro instalaci kabeláže.
• K nabíjení výrobku používejte pouze nabíjecí stanici, která je součástí balení. Nesprávné použití může mít za následek úraz elektrickým proudem, přehřátí nebo únik žíravé kapaliny z akumulátoru. V případě úniku elektrolytu vypláchněte vodou/neutralizačním činidlem a vyhledejte lékařskou pomoc, pokud se žíravá kapalina dostane do kontaktu s vašima očima.
• Během připojování hlavního kabelu k elektrické zásuvce použijte proudový chránič (RCD) s maximálním vypínacím proudem 30 mA.
• Používejte pouze originální akumulátory doporučené společností Dreame. Bezpečnost výrobku nelze zaručit při použití neoriginálních akumulátorů. Nepoužívejte nenabíjecí baterie.
• Udržujte všechny napájecí a/nebo prodlužovací kabely mimo pracovní prostor, aby nedošlo k poškození kabelů, což by mohlo vést ke kontaktu s díly pod napětím.
• Obrázky použité v tomto dokumentu jsou pouze orientační. Vždy si prohlédněte skutečné výrobky.
• Nikdy nedovolte dětem, osobám se sníženými fyzickými, smyslovými nebo duševními schopnostmi nebo osobám, které nejsou obeznámeny s touto příručkou, aby stroj používaly. Místní předpisy mohou omezit věk operátora.
• Nepřipojujte ani se nedotýkejte poškozeného kabelu, dokud není odpojen od elektrické zásuvky. Pokud se kabel během provozu poškodí, odpojte nejprve zástrčku ze zásuvky. Opotřebovaný nebo poškozený kabel zvyšuje riziko úrazu elektrickým proudem a měl by být vyměněn servisním personálem.
• Netlačte na výrobek silou ani příliš rychle, protože by mohlo dojít k jeho poškození.
• Aby byl zachován soulad s požadavkem na vystavení vlivu radiofrekvenčního záření, měla by být dodržena vzdálenost 35 cm mezi zařízením a člověkem.
• VÝSTRAHA: Pro účely dobíjení akumulátoru používejte pouze odnímatelnou napájecí jednotku dodanou s tímto spotřebičem.

1.2 Bezpečnostní pokyny pro instalaci

- Vyhněte se instalaci nabíjecí stanice v oblastech, kde o ni mohou lidé zakopnout.
- Neinstalujte nabíjecí stanici v oblastech, kde hrozí nebezpečí stojaté vody.
- Neinstalujte nabíjecí stanici, včetně jakéhokoliv příslušenství, do vzdálenosti 60 cm od jakéhokoliv hořlavého materiálu. Porucha nebo přehřátí nabíjecí stanice a napájecího zdroje může představovat nebezpečí požáru.

1.3 Bezpečnostní pokyny pro provoz

- Udržujte ruce a nohy mimo dosah rotujících nožů. Nepokládejte ruce nebo nohy do blízkosti výrobku nebo pod něj, když je zapnutý.
- Výrobek po zapnutí nezvedejte ani s ním nepohybujte.
- Pokud se v pracovní ploše nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata, použijte parkovací režim nebo výrobek VYPNĚTE.
- Ujistěte se, že na trávníku nejsou žádné předměty, jako jsou kameny, větve, nástroje nebo hračky. V opačném případě mohou být nože při kontaktu s takovým předmětem poškozeny.
- Nepokládejte předměty na horní část výrobku nebo nabíjecí stanice.
- Výrobek nepoužívejte, pokud není funkční tlačítko STOP.
- Zabraňte kolizím mezi výrobkem a lidmi nebo zvířaty. Pokud se do cesty výrobku dostane osoba nebo zvíře, okamžitě výrobek zastavte.
- Pokud výrobek není v provozu, vždy jej VYPNĚTE.
- Nepoužívejte výrobek současně s výsuvným postřikovačem. Využijte funkci Plán, abyste zajistili, že výrobek a výsuvný postřikovač nebudou pracovat současně.
- Vyhněte se umístění připojovacího kanálu tam, kde jsou nainstalovány výsuvné postřikovače.
- Neprovozujte výrobek v přítomnosti stojící vody v pracovní ploše, například při silném dešti nebo vytváření kaluží vody.

1.4 Bezpečnostní pokyny pro údržbu

- Při provádění údržby výrobek VYPNĚTE.
- Po umytí se ujistěte, že je výrobek umístěn na zemi s normální orientací, nikoliv obráceně.
- Neobracejte výrobek, abyste vyčistili podvozek. Pokud jej pro účely čištění vrátíte zpět, ujistěte se, že jej poté vrátíte do správné orientace. Toto opatření je nezbytné, aby se zabránilo proniknutí vody do motoru a potenciálnímu ovlivnění normálního provozu.
- Před čištěním nebo údržbou nabíjecí stanice odpojte zástrčku od nabíjecí stanice nebo spusťte vypínací zařízení.
- K čištění výrobku nepoužívejte vysokotlaký čistič ani rozpouštědla.

1.5 Bezpečnost akumulátoru

Lithium-iontové akumulátory mohou explodovat nebo způsobit požár, pokud jsou demontovány, zkratovány, vystaveny vodě, ohni nebo vysokým teplotám. Zacházejte s akumulátory opatrně, nerozebírejte ani neotevírejte je a vyhněte se jakékoliv formě elektrického/mechanického poškozování. Chraňte je před přímým slunečním světlem.

1. Používejte pouze nabíječku akumulátorů a napájecí zdroj dodané výrobcem. Použití nevhodné nabíječky a napájecího zdroje může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.
2. AKUMULÁTORY NEOPRAVUJTE ANI NEUPRAVUJTE! Pokusy o opravu mohou způsobit těžké zranění osob v důsledku výbuchu nebo úrazu elektrickým proudem. Pokud dojde k úniku, uvolněné elektrolyty jsou žíravé a toxické.
3. Tento spotřebič obsahuje akumulátory, které mohou vyměňovat pouze kvalifikované osoby.

1.6 Zbytková rizika

Při výměně nožů používejte ochranné rukavice, aby nedošlo k poranění.

1.7 Symboly a štítky

	**VÝSTRAHA –** Před uvedením stroje do provozu si přečtěte pokyny k jeho obsluze.
	**VÝSTRAHA –** Za provozu udržujte bezpečnou vzdálenost od stroje.
	**VÝSTRAHA –** Před prací na stroji nebo jeho zvedáním je vypněte.
	**VÝSTRAHA –** Nejezděte na stroji. Nedotýkejte se rotujícího nože.
	**VÝSTRAHA –** Není povoleno likvidovat tento výrobek jako běžný komunální odpad. Ujistěte se, že je výrobek recyklován v souladu s místními právními požadavky.

CE	Tento výrobek je v souladu s platnými směrnicemi ES.
III	Třída III
	Před nabíjením si přečtěte pokyny.
⎓	Stejnosměrný proud
	Třída II

ZAMÝŠLENÉ POUŽITÍ

Zahradní výrobek je určen pro sečení domácího trávníku. Je navržen tak, aby sekal často a udržoval trávník zdravější a lépe vypadající než kdy předtím. V závislosti na velikosti trávníku může být sekačka naprogramována tak, aby pracovala kdykoliv nebo s jakoukoliv četností. Není možné výrobek používat pro kopání, zametání ani úklid sněhu.

CE

Tímto společnost TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. prohlašuje, že rádiové zařízení model Dreame MXXA8300/MXXA9300 je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplné znění prohlášení o shodě EU je k dispozici na následující internetové adrese: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Výrobek je v souladu s předpisy PSTI ve Velké Británii; úplné znění prohlášení o shodě je k dispozici na následující internetové adrese: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Podrobnou elektronickou uživatelskou příručku naleznete na adrese https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Oznámení o zabezpečení sítě

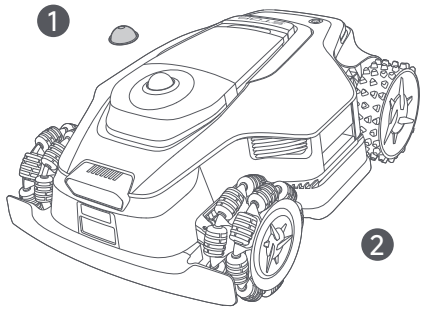
Pro zajištění bezpečného provozu tohoto zařízení v síťovém prostředí jsou k dispozici následující informace: Toto zařízení je vybaveno několika možnostmi síťové komunikace, včetně ethernetového portu (RJ-45), bezdrátového komunikačního modulu sítě Wi-Fi a ladicího rozhraní USB. Při spuštění jsou ve výchozím nastavení povoleny následující síťové služby:

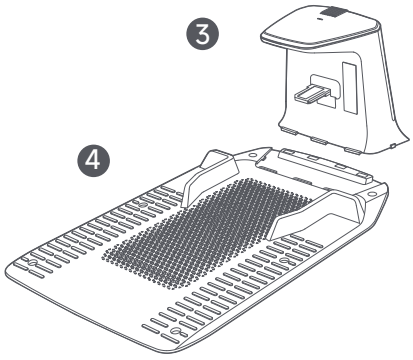
- **Služba webové konfigurace (HTTP/HTTPS):** Naslouchá na portu 80 (HTTP) a portu 443 (HTTPS) pro monitorování místní konfigurace a stavu. Aby se zabránilo úniku informací, doporučuje se vypnout službu http ihned po instalaci, povolit pouze protokol HTTPS a použít důvěryhodný certifikát TLS.
- **Vysílání zařízení (mDNS/SSDP):** Používá se pro automatické zjišťování informací o zařízení vysíláním v rámci místní sítě (LAN). Pokud to není nutné, doporučuje se tyto služby zakázat, aby se snížilo riziko napadení skenováním.
- **Rozhraní USB:** Používá se pro místní aktualizace firmwaru a extrakci protokolu. Když je povolen režim ladění, může odhalit přístupová práva k systémovým souborům. Doporučuje se omezit použití pouze na autorizovaný personál a zakázat toto rozhraní, pokud neprobíhá údržba zařízení.

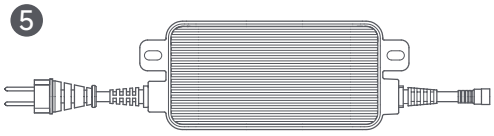
Podrobné postupy konfigurace naleznete v části *Příprava k prvnímu použití*.

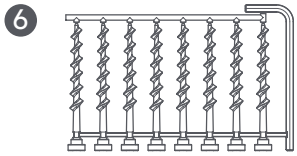
2 Představení produktu

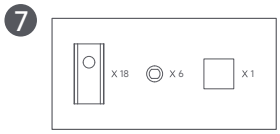
2.1 Co je součástí balení















1 Ochranný kryt radaru LiDAR

2 Robotická sekačka na trávu

3 Nabíjecí stanice
(s prodlužovacím kabelem 10 m)

4 Základní deska

5 Napájecí zdroj

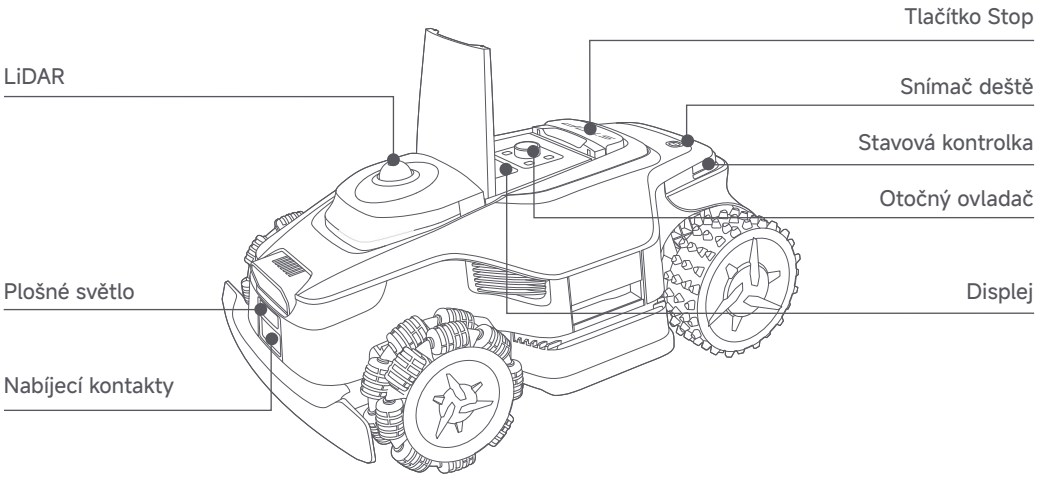
6 Šrouby × 8, šestihranný klíč

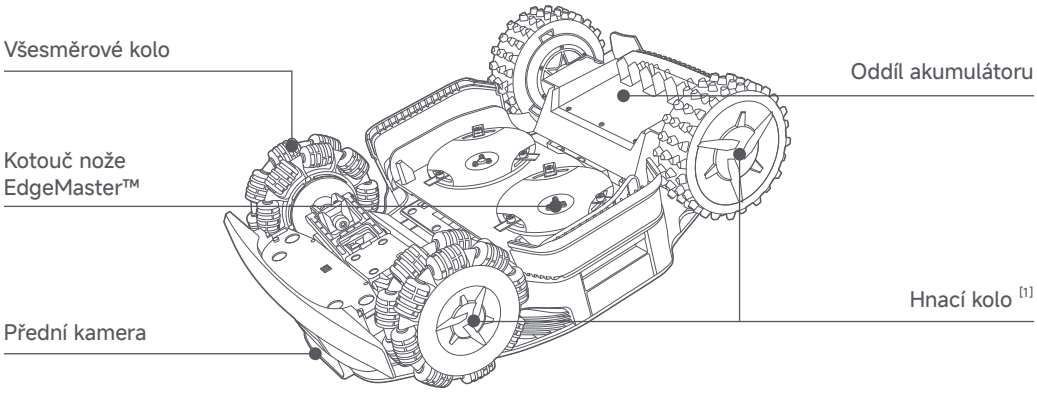
7 Náhradní nože × 18,
držáky × 6, tkanina nepouštějící vlákna

8 Uživatelská příručka

9 Stručná referenční příručka

2.2 Přehled výrobku

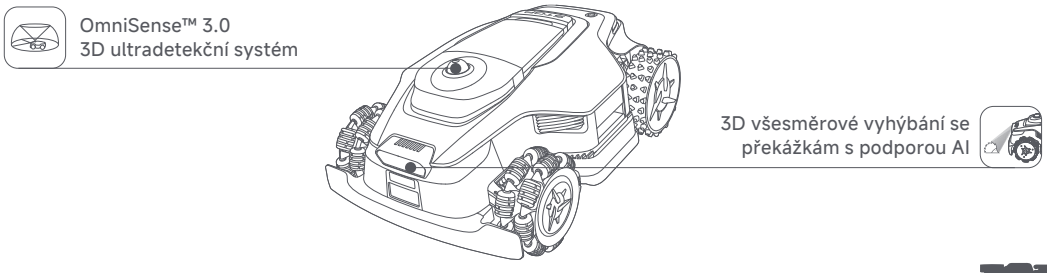




[1] Je vybaven motory nábojů.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D ultradetekční systém s kamerami AI

Posuňte péči o trávník na vyšší úroveň s OmniSense™ 3.0, průkopnickým 3D ultradetekčním systémem vybaveným dvěma HDR kamerami s podporou algoritmů, který poskytuje komplexnější a podrobnější vnímání 3D prostředí zahrady.



2.4 Služba Link Service s GPS a připojení 4G

Robot je vybaven službou Link Service, která nabízí připojení k mobilní síti 4G.

Aktivujte službu Link Service

Zapněte robota a služba Link Service se automaticky aktivuje. Na displeji robota a v aplikaci se rozsvítí , což znamená, že aktivace byla úspěšná. Stav používání služby Link Service můžete zobrazit v aplikaci pod položkou **Připojení**.

S aktivovanou službou Link Service můžete na dálku sledovat stav svého robota a zahájit sekání bez připojení sítě Wi-Fi. Kromě toho je k dispozici vestavěná jednotka GPS pro sledování polohy v reálném čase, což zvyšuje odolnost robota proti odcizení. Jeho polohu můžete sledovat kdykoliv a odkudkoliv a dostávat oznámení, pokud se přesune mimo určenou oblast mapy.

Služba Link Service nabývá účinnosti od okamžiku aktivace podle konfigurace výrobku, kterou jste zakoupili.*Chcete-li službu prodloužit po uplynutí platnosti, obraťte se na tým poprodejního servisu společnosti Dreame prostřednictvím **dreamesupport@dreame.tech**.
*V aplikaci zkontrolujte zbývající období poskytování služby Link Service zdarma nebo se obraťte na tým poprodejního servisu společnosti Dreame.

2.5 Snímače

Název	Popis
LiDAR	Získává informace o okolním prostředí a usnadňuje najíždění robota do požadované polohy, vyhýbání se překážkám a detekování vody a nečistot. Rozsah detekce (při 100 klx): 40 m při odrazivosti 10 %; 70 m při odrazivosti 80 % Zorné pole: 360° (vodorovně) × 59° (svisle)
Přední kamera	Detekuje překážky, hranice trávníku a přítomnost člověka. Úhel pohledu: 89° (horizontální), 58° (vertikální), 97° (úhlopříčka) Rozlišení: 2 Mpx
GPS	Robot má vestavěnou funkci GPS. Prostřednictvím aplikace můžete sledovat polohu robota v reálném čase v aplikaci Mapy Google.

3 Instalace

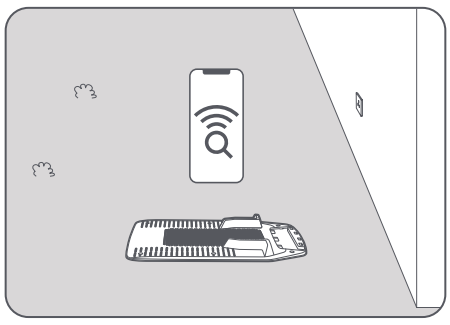
3.1 Vyberte vhodné umístění

• Umístěte základní desku na rovný povrch v blízkosti okraje trávníku a elektrické zásuvky. Umístěte jej do prostoru se silným signálem sítě Wi-Fi.

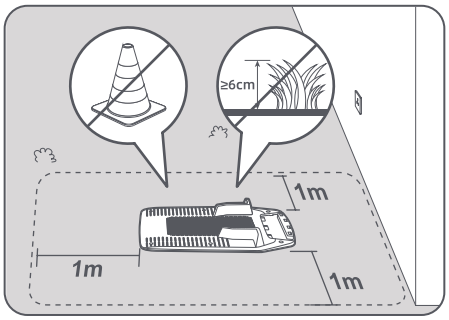
Poznámka: Pomocí mobilního zařízení můžete zkontrolovat intenzitu signálu Wi-Fi v dané lokalitě. Vysoká intenzita signálu Wi-Fi zajišťuje stabilní spojení mezi robotem a aplikací.

Důležité: Ujistěte se, že půda je dostatečně měkká, aby umožnila instalaci šroubu.

Důležité: Pokud je nabíjecí stanice ve svahu, ujistěte se, že sklon není příliš strmý, aby se zabránilo sklouznutí robota zpět a chybě dokování.

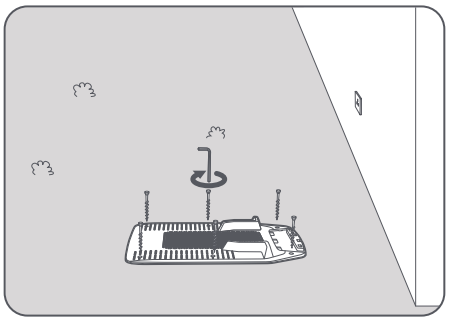


• Udržujte alespoň **1 m** volného prostoru bez překážek před základní deskou a vlevo a vpravo od ní. Ujistěte se, že tráva v okolí je nižší než **6 cm**. Pokud je tráva vyšší, nejprve ji posekejte tlačnou sekačkou. Vysoká tráva může robotovi ztížit návrat do nabíjecí stanice.

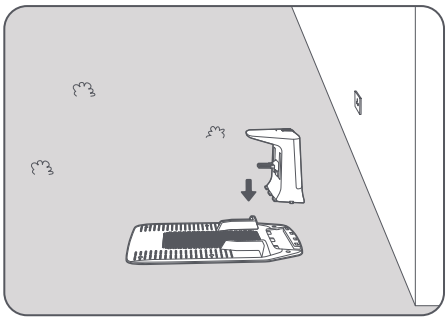


3.2 Nainstalujte nabíjecí stanici

❶ Připevněte základní desku k uzemnění pomocí dodaných šroubů a šestihranného klíče.

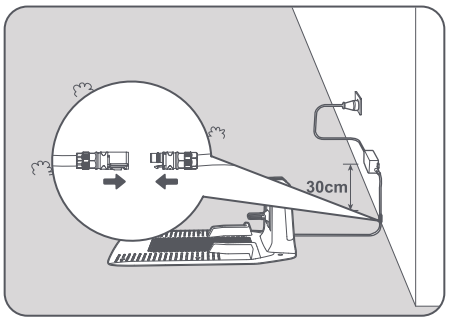


❷ Vložte nabíjecí stanici do základové desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.

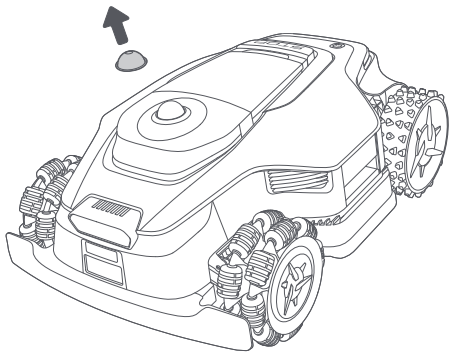


❸ Připojte napájecí zdroj k prodlužovacímu kabelu a poté k elektrické zásuvce. Udržujte napájecí zdroj alespoň **30 cm** nad zemí.

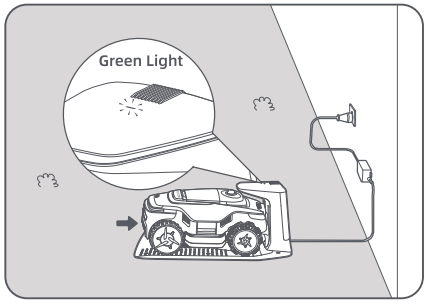
Poznámka: Kontrolka LED na nabíjecí stanici bude při napájení **svítit modře**.



❹ Demontujte ochranný kryt radaru LiDAR.



❺ Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se mohl nabíjet. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici správně připojeny.
Poznámka: Když se robot úspěšně nabíjí v nabíjecí stanici, kontrolka bude **blikat zeleně**.
Poznámka: Pokud chcete pro větší ochranu přidat garáž, použijte odpovídající garáž od společnosti Dreame, která je k dispozici v místních obchodech nebo online. Použití garáže jiné než od společnosti Dreame může způsobit problémy při dobíjení.

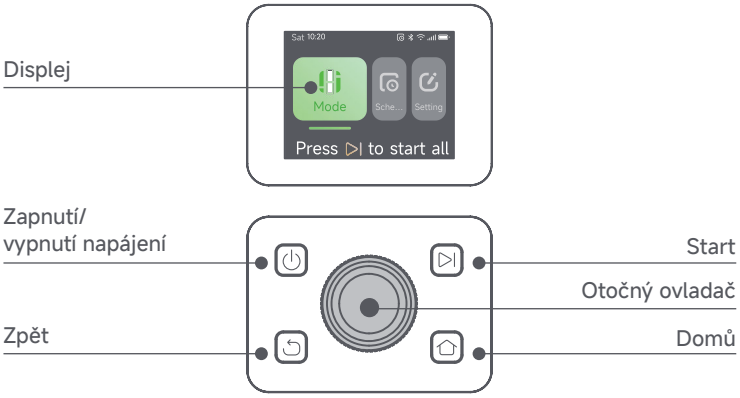


Kontrolka LED na nabíjecí stanici

Barva kontrolky LED	Význam
Bliká/svítí červeně	1. Došlo k problému s nabíjecí stanicí (například k problému s nabíjecím proudem nebo napětím).
	2. Robot se zadokuje v nabíjecí stanici, ale nabíjení je neobvyklé (například nabíjecí kontakty mají zkrat).
Svítí modře	Nabíjecí stanice je napájená. Robot není v nabíjecí stanici.
Bliká zeleně	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Svítí zeleně	Robot je plně nabit ve stanici / mimo hodiny nabíjení.

4 Příprava k prvnímu použití

4.1 Seznamte se s ovládacím panelem



Displej

Ikona	Stav
	Úroveň nabití akumulátoru (zobrazuje aktuální úroveň nabití akumulátoru.)
	Nabíjení (robot se úspěšně zadokuje v nabíjecí stanici).
	Bluetooth (robot je připojen k aplikaci přes Bluetooth).
	Wi-Fi (robot je připojen k aplikaci přes síť Wi-Fi).
	Služba Link Service (služba Link Service je aktivována).
	Plán (úkol je naplánován na dnešek a ještě nezačal).

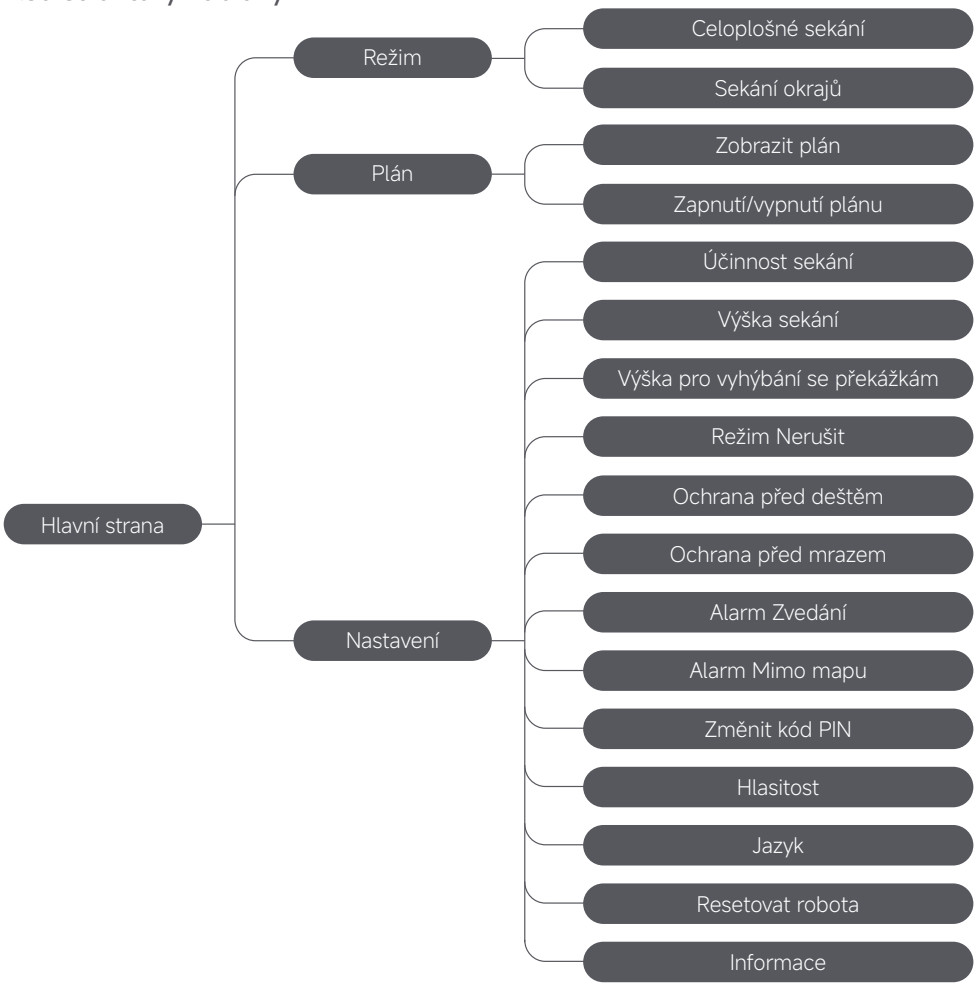
Ovládací prvky

Tlačítko	Funkce
Napájení ⏻	Chcete-li robota zapnout/vypnout, stiskněte a podržte tlačítko ⏻ po dobu 2 sekund. Ujistěte se, že se nachází mimo nabíjecí stanici.
Start ▷|	Chcete-li zahájit celoplošné sekání nebo obnovit pozastavené úkoly, stiskněte tlačítko ▷| a poté do 5 sekund zavřete kryt. Úloha bude zrušena, pokud nebude kryt do 5 sekund zavřený.
Domů ⌂	Chcete-li odeslat robota zpět do nabíjecí stanice k nabití, stiskněte tlačítko ⌂ a poté do 5 sekund zavřete kryt. Úloha bude zrušena, pokud nebude kryt do 5 sekund zavřený.
Zpět ↩	Chcete-li přejít v nabídce o jednu úroveň nahoru, stiskněte tlačítko ↩.

Ovládací prvky

Otočný ovladač	Chcete-li výběr v nabídkách potvrdit, stiskněte otočný ovladač.
	Chcete-li aktivovat režim párování Bluetooth, stiskněte a podržte otočný ovladač po dobu 3 sekund.
	Chcete-li procházet nabídkou, otočte ovladačem po směru hodinových ručiček / proti směru hodinových ručiček.
Start + Zpět	Pro obnovení továrního nastavení robota stiskněte a podržte tlačítko ⏯ a tlačítko ↩ po dobu 3 sekund. Kód PIN nebude smazán.
Domů + Zpět	Stiskněte a podržte tlačítko ⌂ a tlačítko ↩ společně po dobu 3 sekund, abyste přešli na stránku **Informace** v nabídce Nastavení. Stránka Informace zmizí za 5 sekund.
Otočný ovladač + Zpět	Chcete-li kód PIN resetovat, stiskněte a podržte otočný ovladač a tlačítko ↩ po dobu 3 sekund.
Stop	Stisknutím tlačítka **Stop** otevřete horní kryt a robota zastavte. Chcete-li pokračovat v operaci, musíte na ovládacím panelu zadat kód PIN.

Přehled struktury nabídky



*Může být aktualizován v závislosti na verzi softwaru.

Stavová kontrolka na robotovi

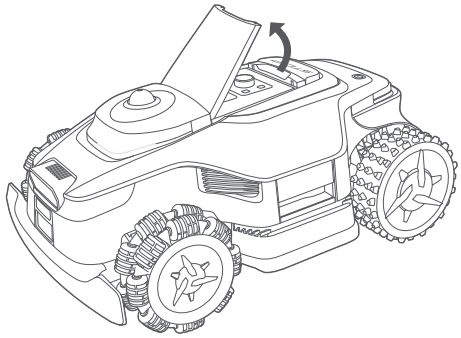
Barva	Význam
Svítí červeně	1. Robot se nachází v pohotovostním režimu.
	2. Robot vykonává úkol nebo je pozastaven.
	3. Akumulátor je úplně nabitý (jas je nižší než při úplném nabití).
	4. Robot je připojen k nabíjecí stanici a nabíjí se.
Posouvání	Robot se připojil k nabíjecí stanici.
Pomalu bliká červeně	1. Robot se nachází v režimu hlídky.
	2. Video v reálném čase z přední kamery je zobrazováno prostřednictvím aplikace.
	3. Robot postupuje směrem k určenému místu.
Bliká červeně	Robot během úkolu zaznamenal poruchu.
Vlna od středu	Robot se zapíná.

Poznámka: Čas aktivace a způsoby svícení kontrolky robota můžete přizpůsobit v části **Nastavení > Kontrolka.**

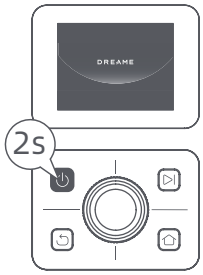
4.2 Počáteční nastavení

Před prvním zapnutím robota je třeba provést několik základních nastavení, než bude robot připraven k práci.

❶ Zvedněte horní kryt.

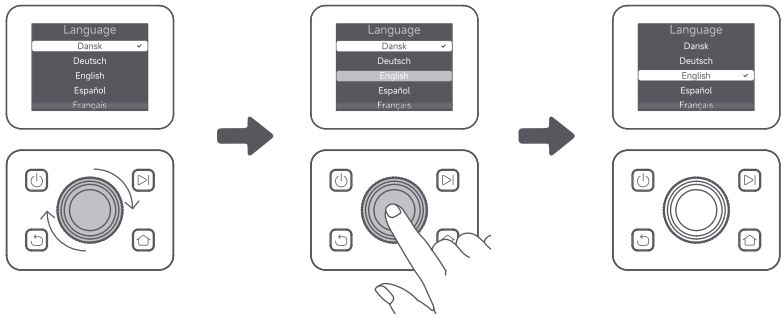


❷ Stisknutím a podržením tlačítka ⏻ na ovládacím panelu po dobu 2 sekund robota zapnete.
Poznámka: Robot se automaticky zapne, když se zadokuje v nabíjecí stanici.



❸ Vyberte upřednostňovaný jazyk

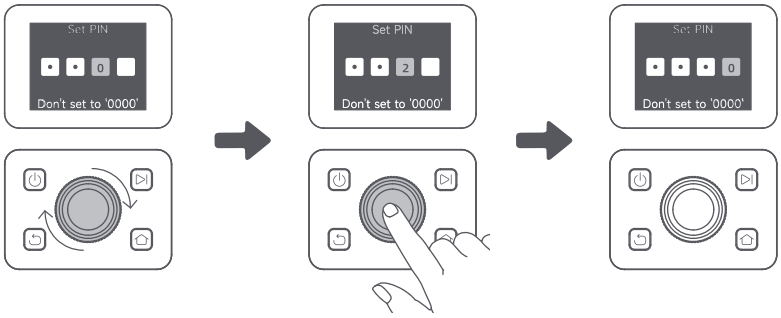
Otočte ovladačem po směru hodinových ručiček dolů a proti směru hodinových ručiček nahoru pro výběr jazyka. Stisknutím otočného ovladače volbu potvrďte.



❹ Nastavte kód PIN

1. Otočte ovladačem a vyberte číslo od 0 do 9. Otočte po směru hodinových ručiček pro zvýšení čísla a proti směru hodinových ručiček pro jeho snížení. Stisknutím otočného ovladače potvrďte a nastavte další číslo. Chcete-li upravit předchozí číslo, otáčejte ovladačem proti směru hodinových ručiček, dokud číslo nebude 0, pak otočte ještě jednou.

Důležité: Kód PIN nenastavujte na „0000".



2. Opětovným zadáním kódu PIN dokončete nastavení kódu PIN.

Poznámka: Pokud se obě hesla neshodují, nastavte nové heslo znovu.

❺ Připojení robota k Internetu

Naskenujte QR kód a stáhněte si aplikaci Dreamehome do svého mobilního zařízení. Po instalaci si vytvořte účet a přihlaste se.

Aplikaci Dreamehome si můžete stáhnout také z obchodů App Store nebo Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Robot podporuje připojení 4G a obsahuje vestavěnou jednotku GPS. Pro optimální výkon však doporučujeme nastavit připojení k síti Wi-Fi.

Před nastavením sítě:

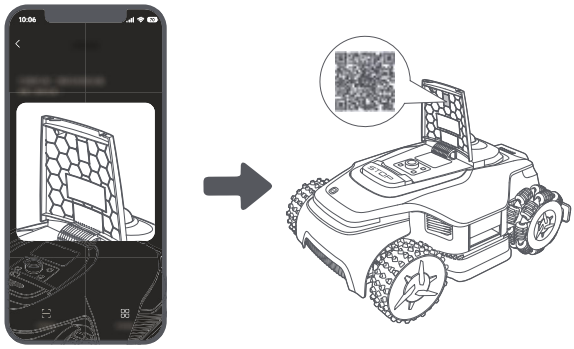
- Ujistěte se, že robot a vaše mobilní zařízení jsou připojeny ke stejné síti Wi-Fi.
- Ujistěte se, že mobilní zařízení je ve vzdálenosti **10 m** od robota.
- Na svém mobilním zařízení povolte funkci Bluetooth.

1. Otevřete aplikaci Dreamehome.
2. Připojit se můžete jedním z následujících způsobů:

a. Naskenujte QR kód: Přejděte na možnost **Zařízení** a klepněte na tlačítko **Naskenujte QR kód a připojte se**. Pro připojení naskenujte QR kód umístěný pod horním krytem robota.

b. Přidejte ručně: Přejděte na možnost **Zařízení** a klepněte na tlačítko **Přidat**. Poté vyberte model robota, který chcete připojit.

c. Automatické zjišťování: Robot vyhledá blízká zařízení. Pro připojení klepněte na svého robota v seznamu nalezených zařízení.

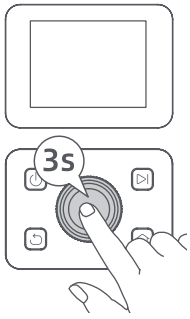


3. Dokončete připojení k síti Wi-Fi podle pokynů v aplikaci.

Důležité: Použijte jednopásmovou síť o frekvenci 2,4 GHz nebo dvoupásmovou síť o frekvenci 2,4/5 GHz.

Důležité: Ujistěte se, že síť Wi-Fi nemá nastavenou bránu firewall a není šifrována. V opačném případě může dojít k chybě nastavení sítě.

4. Stiskněte a podržte otočný ovladač na ovládacím panelu 3 sekundy. Robot přejde do režimu párování Bluetooth.



5. Dokončete párování podle pokynů v aplikaci.

Jak zrušit navázání robota?

Robot je automaticky připojen k účtu Dreamehome, jakmile je párování úspěšné. Každé zařízení může být navázáno pouze na jeden účet. Současně jej nelze navázat na jiný účet.
Chcete-li robota spárovat s novým účtem, musíte nejprve zrušit navázání. Zrušení navázání:
1. Otevřete aplikaci Dreamehome. Přejděte na možnost **Zařízení**.
2. Pokud máte ke svému účtu Dreamehome připojeno více robotů, přejetím doleva nebo doprava získáte přístup na stránku robota, kterého chcete upravit.
3. Klepněte na možnost ⋮ v pravém horním rohu.
4. Vyberte možnost ⊖ **Odstranit**.

Jak sdílet svého robota?

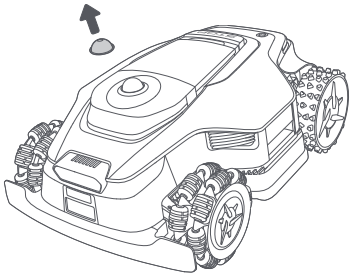
1. Klepněte na možnost ⋮ v pravém horním rohu.
2. Vyberte možnost **Sdílení zařízení**.

Jak se odhlásit z účtu Dreamehome nebo jej odstranit?

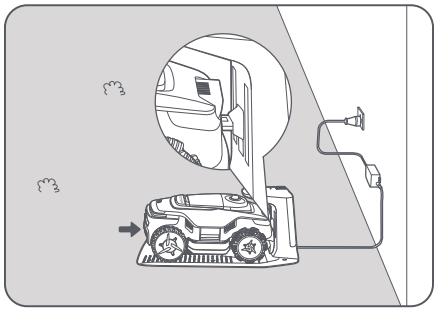
1. Přejděte na možnost **Já** > ⬡ > **Účet**.
2. Vyberte možnost **Odhlásit se** nebo **Odstranit účet**.

5 Mapování zahrady

Před mapováním zkontrolujte následující položky:
- Úroveň nabití akumulátoru robota je vyšší než 50 %.
- Ochranný kryt radaru LiDAR je odstraněn.



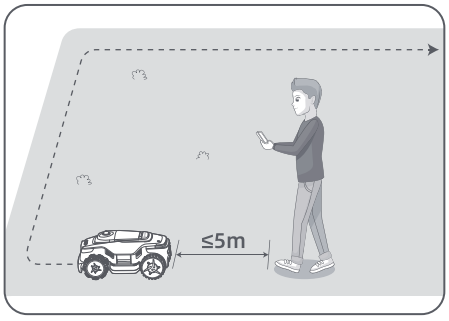
- Horní kryt je uzavřen.
- Nabíjení (robot se úspěšně zadokuje v nabíjecí stanici).



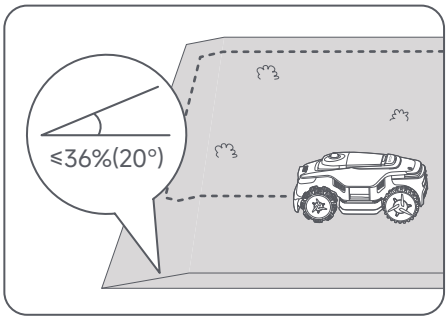
5.1 Vytvoření virtuální hranice

Před spuštěním postupu mapování si uvědomte následující:
Důležité: Při vytváření hranice nepohybujte robotem ručně, protože by mohlo dojít k chybě mapování.
Důležité: Po zahájení mapování robota na dálku nezakotvujte v nabíjecí stanici, dokud není postup mapování dokončen. V opačném případě může být radar LiDAR zablokován, což může způsobit chybu mapování.

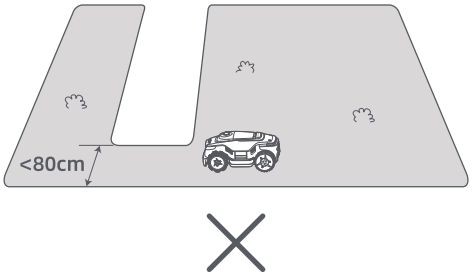
- Během mapování choďte do vzdálenosti **5 m** za robotem.

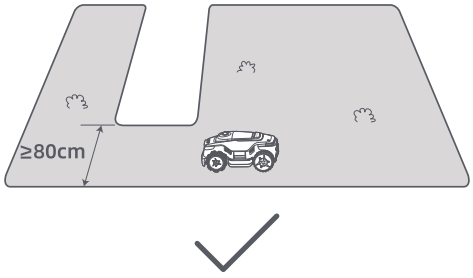


- Robot může projíždět svahy se sklonem až **80 % (38°)**. Pro lepší výsledky sekání se však doporučuje udržovat sklon pracovních oblastí pod **36 % (20°)**.

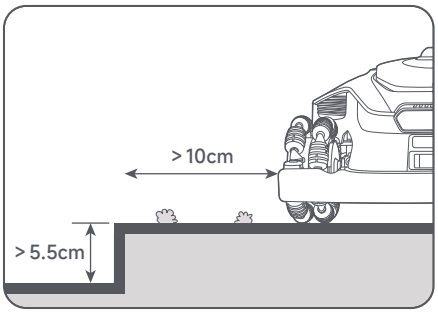


- U oblastí, které jsou užší než **80 cm**, je nastavte jako cesty, aby robot mohl projet (viz část 5.4: **Nastavit cestu**).

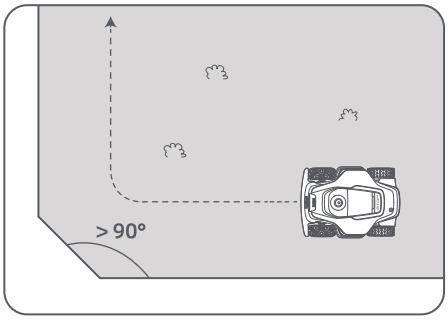




• Pokud je váš trávník vyšší než **5,5 cm** od přilehlého terénu, udržujte robota alespoň **10 cm** od okraje. Pokud je váš trávník zarovnán s přilehlým terénem, robot může přejet obvod, aby dosáhl optimálních výsledků sekání podél okrajů.

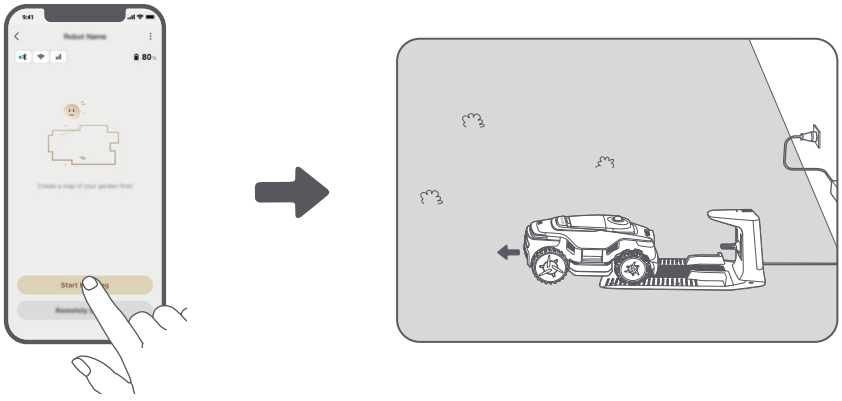


• Ujistěte se, že úhly otáčení jsou větší než **90°**. Úhly menší než 90° mohou robotovi ztěžovat dosažení čistého posekání.

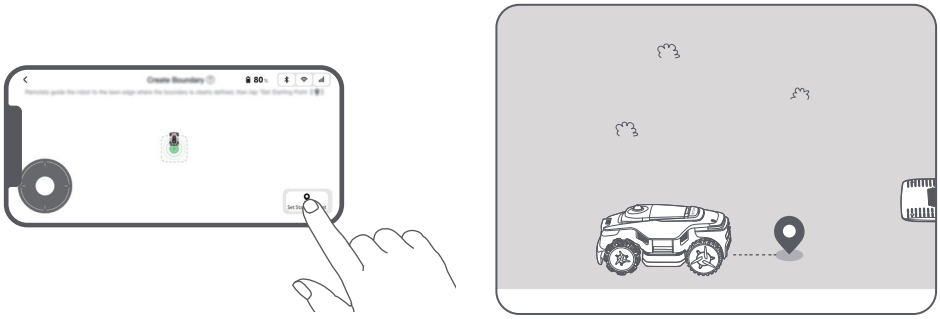


Zahájit mapování:

1. Klepněte na možnost **Začít vytvářet** prostřednictvím aplikace; robot zkontroluje svůj stav a kalibruje se. Automaticky opustí nabíjecí stanici a provede kalibraci. Buďte opatrní.



2. Dálkově naveďte robota k okraji trávníku a klepnutím na možnost **Nastavit výchozí bod** vytvořte výchozí bod pro hranici.



3. Dálkově ovládejte robota pro pohyb po obvodu vašeho trávníku pro mapování pracovní plochy.

Automatická detekce hranice

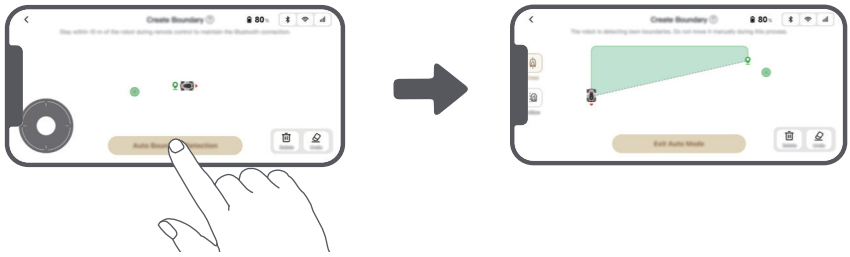
Robot, který je ovládán pokročilým algoritmem AI, používá přední kameru k detekci travnatých a netravnatých ploch, což mu umožňuje identifikovat hranice bez nutnosti ručního navádění.

Po vzdáleném navádění robota k okraji trávníku a nastavení výchozího bodu můžete použít režim **Automatická detekce hranice**. Můžete si vybrat, zda má robot přejet obvod, aby dosáhl čistších výsledků sekání hran, nebo zda má zůstat v jeho blízkosti, aby nedošlo k uvíznutí.

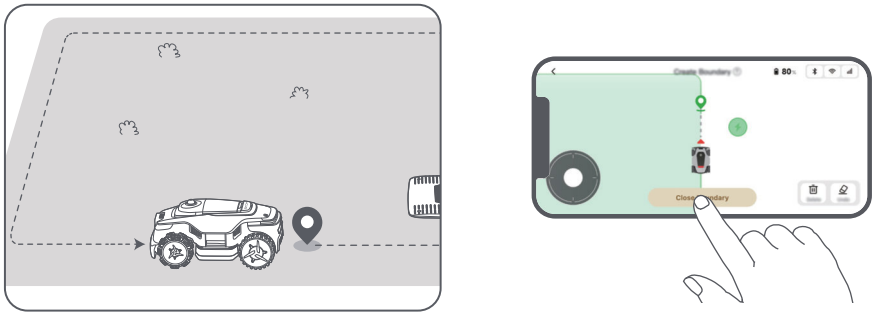
Během tohoto procesu doporučujeme robota sledovat. Pokud robot nedokáže přesně detekovat hranice, můžete kdykoliv ukončit režim automatické detekce hranic a přepnout na dálkové ovládání.

Důležité: Režim automatické detekce hranice by měl být používán za denního světla, aby byla zajištěna správná viditelnost. Nepoužívejte tuto funkci za špatné viditelnosti nebo za deště.

Důležité: Ujistěte se, že přední kamera robota je čistá a bez překážek.

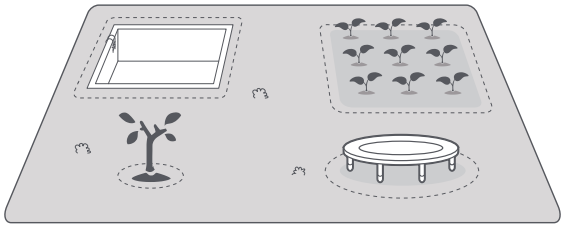


4. Když se robot vrátí do vzdálenosti **1 m** od počátečního bodu, můžete klepnout na možnost **Zavřít hranici** a hranice bude automaticky dokončena.



5.2 Nastavit zónu zákazu vstupu

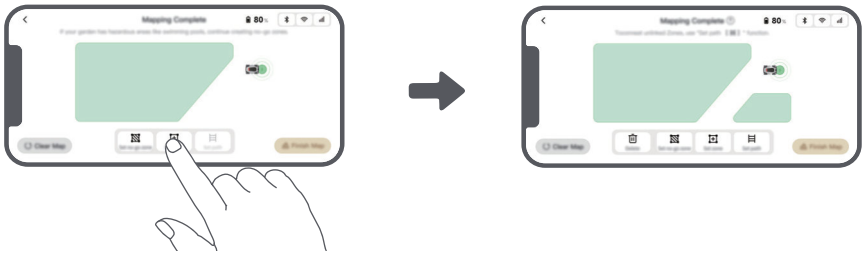
Přestože se robot může automaticky vyhýbat překážkám, je stále nutné nastavit oblasti s rizikem pádu, jako jsou bazény a pískoviště, jako zóny zákazu vstupu. U předmětů či míst, které chcete chránit (jako je květinový záhon, trampolína, zeleninový záhon nebo odkrytý kořen stromu), je nastavte jako zóny zákazu vstupu. V aplikaci můžete klepnout na **Zóna zákazu vstupu** a pokračovat ve vytváření zón zákazu vstupu. Alternativně můžete přejít na možnost > **Úprava mapy** a vytvořte nebo odstraňte zóny zákazu vstupu po dokončení mapy.



5.3 Vytvoření dalších zón a rozšíření stávajících zón

- Vytvoření dalších zón

Pokud je váš trávník oddělený silnicemi nebo máte několik izolovaných trávníků, můžete v aplikaci klepnout na možnost **Nastavit zónu** a pokračovat ve vytváření pracovních oblastí. Po dokončení mapy můžete také přidat, odstranit nebo upravit zóny v položce > **Úprava mapy**.



- Rozšiřování stávajících zón

Chcete-li rozšířit stávající zónu, klepněte na možnost **Nastavit zónu** v aplikaci a vytvořte oblast, kterou chcete zahrnout. Pokud se tyto dvě oblasti překrývají, budou automaticky sloučeny. Případně můžete přejít na možnost > **Úprava mapy** > **Nastavit zónu** po dokončení mapování a rozšířit stávající zónu.

- Oddělování a kombinování zón

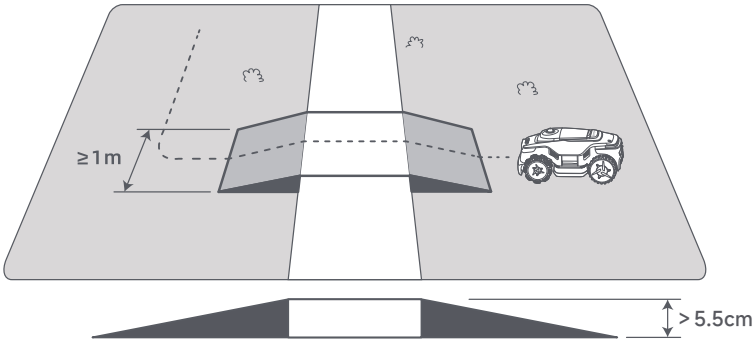
Chcete-li rozdělit zónu na menší nebo sloučit zóny, které byly rozděleny pomocí aplikace na větší, přejděte v aplikaci na položku > **Úprava mapy** > **Nastavení zóny** a klepněte na tlačítko **Rozdělit zónu** nebo **Sloučit** v aplikaci.

5.4 Nastavit cestu

Pro izolované zóny vytvořte cestu k jejich připojení. Izolované zóny bez cesty budou pro robota nepřístupné.

Poznámka: Ve výchozím nastavení se robot pohybuje pouze po cestě, aniž by sekal trávu.

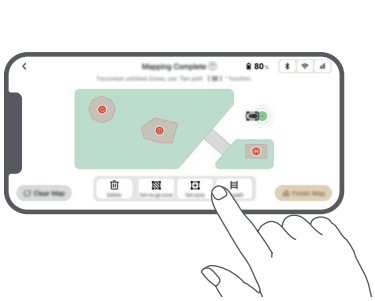
Důležité: Pokud je váš trávník rozdělen průchody vyššími než **5,5 cm**, umístěte předmět se sklonem rovným výšce průchodu (například rampu).

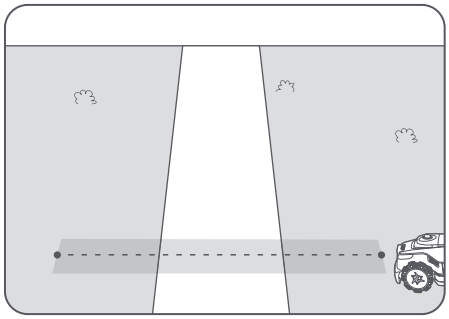


- **Připojení dvou izolovaných pracovních zón**

U izolovaných oblastí vytvořte cesty pro jejich připojení, jinak budou pro robota nepřístupné. Klepnutím na možnost **Nastavit cestu** vytvoříte cestu.

Důležité: Ujistěte se, že se začátek a konec cesty nacházejí v pracovní plochy.



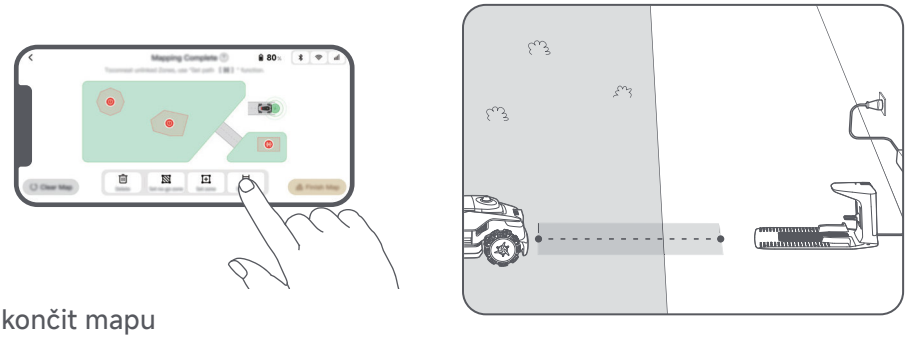


- **Spojení pracovní plochy a nabíjecí stanice**

Pokud se nabíjecí stanice nenachází v pracovní ploše, měla by být vytvořena cesta pro spojení s pracovní oblastí. Klepnutím na možnost **Nastavit cestu** vytvořte cestu, která umožní robotovi vrátit se do nabíjecí stanice.

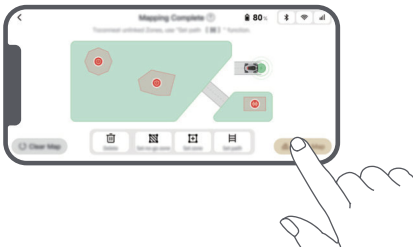
Důležité: Ujistěte se, že jeden konec je uvnitř pracovní plochy a druhý konec je přímo před nabíjecí stanicí. Doporučuje se vyrovnat cestu s nabíjecí stanicí.

Důležité: Při vytváření cest pro spojení pracovní plochy a nabíjecí stanice robota vzdáleně nedokujte v nabíjecí stanici. V opačném případě může být radar LiDAR zablokován, což může způsobit chybu mapování.



5.5 Dokončit mapu

Po dokončení pracovních oblastí, cest a zón zákazu vstupu klepněte na možnost **Dokončit mapu**.

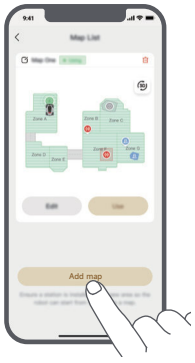


5.6 Přidat druhou mapu

Pokud mezi vaší přední a zadní zahradou není žádná cesta, můžete vytvořit druhou mapu. Po dokončení první mapy klepněte na tlačítko **Přidat mapu** a pokračujte ve vytváření druhé mapy. Případně můžete přejít na možnost > **Úpravy mapy** a po dokončení mapování klepnout na možnost **Přidat mapu**. Jakmile dokončíte druhou mapu, můžete přepínat mezi mapami prostřednictvím > **Úpravy mapy**.

Poznámka: Po přepnutí mapy se použijí plány a nastavení sekání podle aktuální mapy.

Poznámka: Pro větší pohodlí si můžete zakoupit další nabíjecí stanici pro instalaci do druhé mapy. Pokud je na druhé mapě nainstalována samostatná nabíjecí stanice, stačí robota ručně přesunout mezi dvěma mapami.

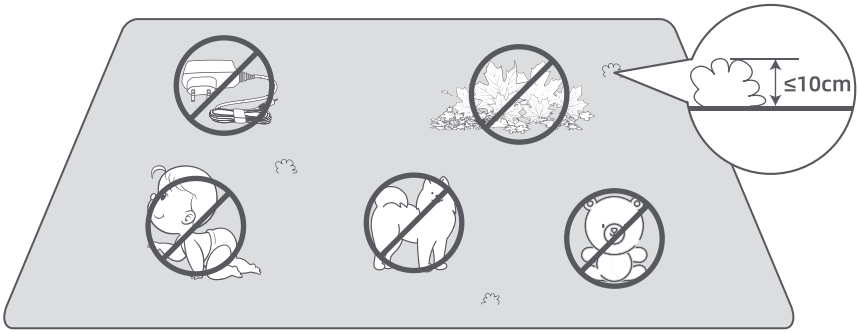


6 Obsluha

6.1 První zahájení sekání

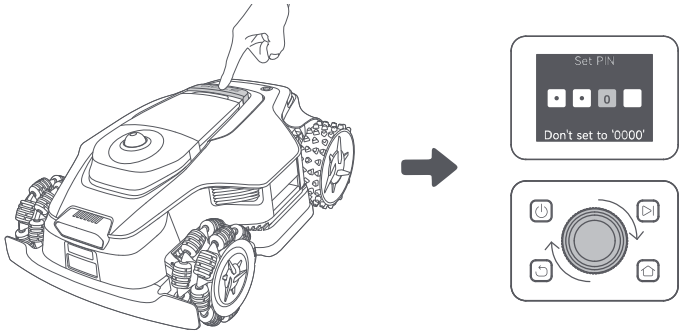
Rady před sekáním:

- K sekání trávy do výšky maximálně 10 cm použijte tlačnou sekačku.
- Odstraňte z trávníku všechny překážky včetně nečistot, hromad listí, hraček, drátů a kamenů. Když robot seká, ujistěte se, že na trávníku nejsou žádné děti ani domácí zvířata.
- Zasypte prohlubně v trávníku.
- Předvolby sekání nastavte v aplikaci předem (například účinnost, výška a směr sekání).
- Mapování zahrady.



a) Spusťte provoz prostřednictvím ovládacího panelu

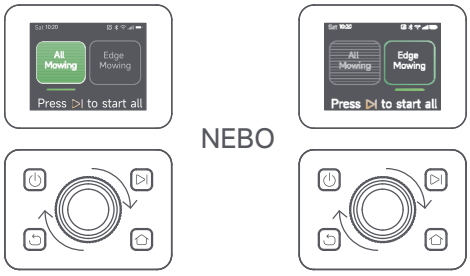
1. Stiskněte tlačítko **Stop**, zvedněte horní kryt a zadejte kód PIN.



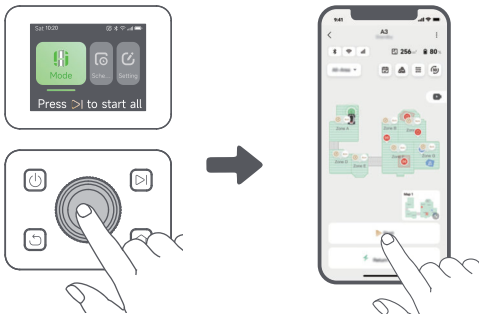
2. Na displeji vyberte možnost „Režimy" a stiskněte otočný ovladač.



3. Chcete-li zvolit režim sekání, otočte ovladačem.



4. Stiskněte tlačítko ▷| a poté **zavřete horní kryt** do 5 sekund. Robot opustí nabíjecí stanici a zahájí celoplošné sekání. Klepnutím na možnost **Start** v aplikaci můžete také zahájit sekání.



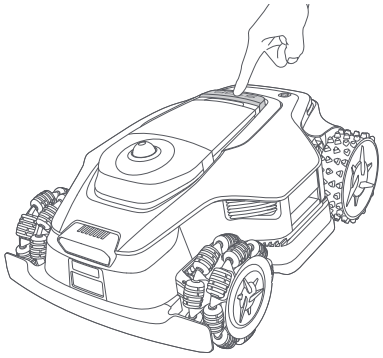
b) Spusťte provoz prostřednictvím aplikace

1. Otevřete aplikaci.
2. Vyberte režim sekání a klepnutím na možnost **Start** zahajte sekání.

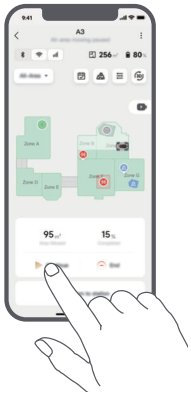
6.2 Pozastavit

Chcete-li pozastavit aktuální úlohu sekání, můžete stisknout tlačítko **Stop** na robotovi nebo klepnout na možnost **Pozastavit** v aplikaci.

Poznámka: Po stisknutí tlačítka **Stop** nelze robota spustit přímo prostřednictvím aplikace. Pro obnovení provozu zadejte svůj kód PIN na ovládacím panelu.

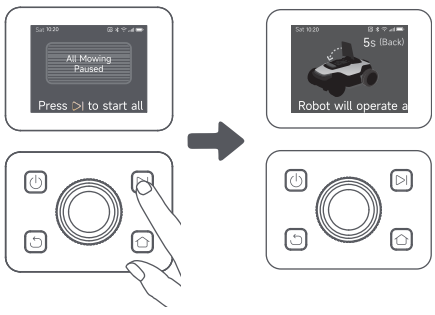


NEBO

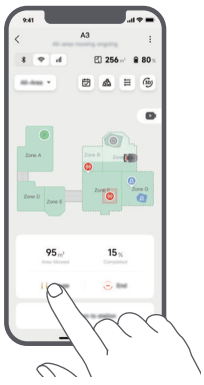


6.3 Pokračovat

Chcete-li pokračovat v úloze, když je robot pozastaven, stiskněte tlačítko ▷|a poté **zavřete horní kryt** do 5 sekund. Robot bude pokračovat v předchozím sekání. Případně můžete klepnout na tlačítko **Pokračovat** v aplikaci a pokračovat v sekání.

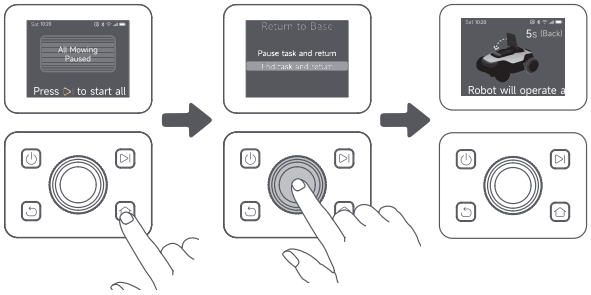


NEBO

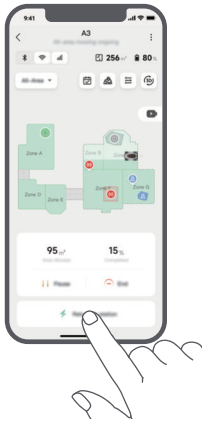


6.4 Návrat do nabíjecí stanice

Chcete-li robota odeslat zpět do nabíjecí stanice, stiskněte ikonu na ovládacím panelu. Potvrďte pozastavení nebo zrušení aktuální úlohy a poté **zavřete horní kryt** do 5 sekund. Robot se automaticky vrátí do nabíjecí stanice pro dobití. Případně můžete v aplikaci vybrat možnost **Začít návrat do stanice** a poslat robota zpět.



NEBO



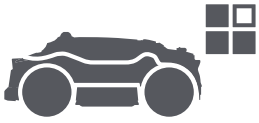
7 Aplikace Dreamehome

Kde můžete získat další informace

Aplikace Dreamehome je více než jen dálkový ovladač. Prostřednictvím aplikace můžete provádět mnoho činností: provádět různá nastavení na dálku, procházet různými režimy sekání, volně upravovat mapu a upravovat plány sekání.

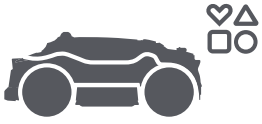
7.1 Režimy sekání

Robot nabízí různé režimy sekání. Prostřednictvím aplikace můžete přepínat mezi režimy, včetně celoplošného sekání, zónového sekání, sekání okrajů, bodového sekání a ručního režimu.



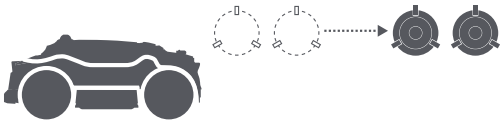
7.2 Tvary sekání

Přizpůsobte si trávník přidáním tvarů prostřednictvím položky **Úpravy map** > **Tvary** v aplikaci. Definované tvary budou vyloučeny ze sekání ve všech režimech sekání. Můžete upravit jejich polohu, velikost nebo je odebrat v položce **Tvary**.



7.3 Sekací systém EdgeMaster™ 2.0

Díky technologii EdgeMaster™ 2.0 lze kotoučové nože vysouvat směrem ven při sekání okraje trávníku, což zajišťuje vzdálenost mezi kotouči menší než 3 cm pro důkladné a přesné sekání okrajů. Tato funkce maximalizuje pokrytí sekáním a zvyšuje krásu vašeho trávníku. V aplikaci přejděte na položku **Nastavení sekání okrajů** > **EdgeMaster™**.



7.4 Plán

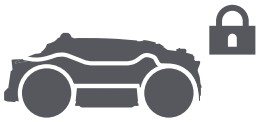
Po dokončení první mapy robot automaticky vytvoří dva týdenní plány sekání podle velikosti trávníku, které jsou **„Plán jaro/léto“** a **„Plán podzim/zima“**. Klepnutím na položku v aplikaci můžete provést podrobné nastavení plánu. S funkcí plánu můžete denní sekání zcela přenechat robotovi. Stačí robota pravidelně udržovat.

Poznámka: Pokud se obáváte, že robot může v určitých hodinách rušit vás nebo vaše sousedy, když pracuje autonomně, můžete přejít do nabídky **Nastavení** > **Nerušit** a v aplikaci nastavit čas **Nerušit**.



7.5 Dětská pojistka

Pokud se obáváte, aby děti nemohly ovládat robota, přejděte do nabídky **Nastavení** a v aplikaci povolte funkci **Dětská pojistka**. Pokud je tato funkce povolena, robot bude uzamčen, pokud nejsou prováděny žádné operace po dobu 5 minut, když je otevřen kryt.



7.6 Ochrana před deštěm

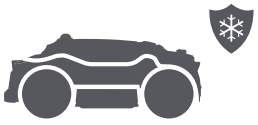
Pokud se obáváte, že nepříznivé povětrnostní podmínky mohou ovlivnit sekání, můžete povolit funkci **Déšť Funkce ochrany** v nabídce **Nastavení** na ovládacím panelu nebo v aplikaci. Když je tato funkce povolena, robot automaticky zastaví sekání a vrátí se do nabíjecí stanice, když prší. V aplikaci můžete nastavit dobu ochrany před deštěm.

Poznámka: Sekání mokré trávy může poškodit trávník. Doporučuje se prodloužit dobu ochrany, aby tráva před opětovným sekáním uschla.



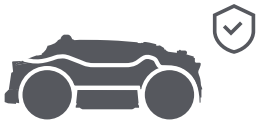
7.7 Ochrana před mrazem

Pokud teplota klesne pod **6 °C**, může sekání poškodit trávník trvale. V rámci bezpečnostních opatření se akumulátor nebude nabíjet. Chcete-li tomu zabránit, můžete zapnout funkci **Ochrana před mrazem** v nabídce **Nastavení**, a to buď prostřednictvím ovládacího panelu nebo aplikace. Tím se automaticky pozastaví sekání a robot se vrátí zpět do nabíjecí stanice, když teplota klesne pod **6 °C**. Robot bude pokračovat v sekání, jakmile teplota stoupne nad **11 °C**.



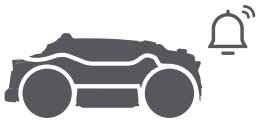
7.8 Bezpečnostní prvky

Robot je pro větší bezpečnost dodáván s několika funkcemi ochrany proti krádeži, které jsou řízeny vestavěnou jednotkou GPS. Přední kamera navíc dokáže detekovat přítomnost člověka, což z robota dělá účinného strážce zahrady.



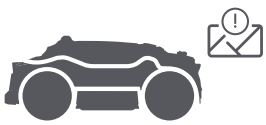
7.8.1 Alarm Zvedání

Pokud je tato funkce povolena, po zvednutí robota se spustí alarm a robot se uzamkne. Chcete-li obnovit provoz, zadejte nejprve na robotovi kód PIN.



7.8.2 Alarm Mimo mapu

Pokud je tato funkce povolena, robot se uzamkne a alarm se okamžitě spustí, pokud je robot mimo mapu.



7.8.3 Poloha v reálném čase

Pokud je tato funkce povolena, můžete zobrazit aktuální polohu robota v aplikaci Mapy Google.



7.8.4 Upozornění na detekci přítomnosti osob

Pokud je tato možnost povolena, robot vás upozorní, jakmile zjistí přítomnost člověka.



7.8.5 Video v reálném čase

Klepnutím na ikonu zobrazíte živý videopřenos z přední kamery robota, který vám umožní sledovat vaši zahradu kdykoliv a kdekoliv.



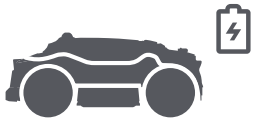
7.8.6 Hlídka

Když je robot v pohotovostním režimu, můžete jej prostřednictvím aplikace vyslat na hlídku konkrétních hranic nebo míst ve vaší zahradě. Chcete-li získat přístup k této funkci, přejděte na možnost > **Hlídka**.



7.9 Vlastní období nabíjení

Chcete-li přizpůsobit dobu nabíjení robota konkrétním hodinám, můžete v aplikaci aktivovat funkci **Vlastní doba nabíjení** prostřednictvím nabídky **Nastavení > Nabíjení**. Pokud je robot aktivován, nabije se na 20 %, když je úroveň nabití akumulátoru nízká, za předpokladu, že neprobíhá žádné sekání. Plné nabití se dokončí pouze během určené doby nabíjení. Můžete také upravit **Úroveň nabití akumulátoru pro automatické nabíjení** a **Úroveň nabití akumulátoru pro obnovení úloh** a nastavit úrovně nabití akumulátoru, při kterých se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice nebo obnoví nedokončené sekání.



Poznámka: Vývojový tým společnosti Dreame bude průběžně provádět aktualizace a údržbu firmwaru a aplikace prostřednictvím funkce **OTA (Over-the-Air)**. Zkontrolujte oznámení o aktualizacích nebo povolte funkci **Automatická aktualizace**, abyste zachovali firmware a aplikaci v aktuálním stavu a mohli využívat další funkce.

8 Údržba

Pro lepší výkon a životnost robota jej pravidelně čistěte a vyměňujte opotřebované součásti s níže uvedenou četností:

Součást	Četnost výměny
Nože	Každých 6–8 týdnů nebo dříve

Poznámka: Zbývající životnost nožů můžete zkontrolovat v aplikaci v části **Nastavení > Spotřební materiál a údržba**. Po výměně veškerého spotřebního materiálu na základě výzvy přejděte na stránku s podrobnostmi o spotřebním materiálu a klepněte na možnost **Vyměnil jsem to** a resetujte časovač.
Poznámka: Pokud máte na zahradě vyhrazená místa pro běžné čištění a údržbu robota, můžete na mapě nastavit místa údržby tak, že přejdete do části **Nastavení > Přejděte do části údržby > Upravit bod**. Po nastavení míst údržby můžete jednoduše klepnout na tlačítko Přejít a nasměrovat robota do určených míst pro snadnou údržbu.

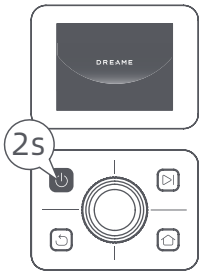
8.1 Čištění

Pravidelně čistěte robota, abyste zabránili hromadění posekané trávy a nečistot a ucpávání kotouče nože a hnacích kol, což může ovlivnit jeho výkon při sekání, dokování a pohybu. Doporučujeme používat čisticí sadu, která je k dispozici v místních obchodech nebo online.

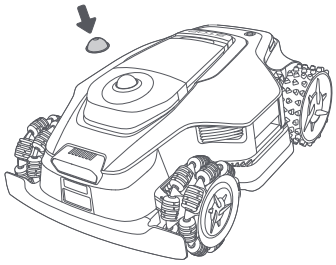
⚠**Výstraha:** Před čištěním robota vypněte a odpojte nabíjecí stanici.
Upozornění: Před otočením robota vzhůru nohama se ujistěte, že je na radaru LiDAR nasazen ochranný kryt, aby nedošlo k poškození radaru LiDAR.

• **Kapota, podvozek a kotouč:**

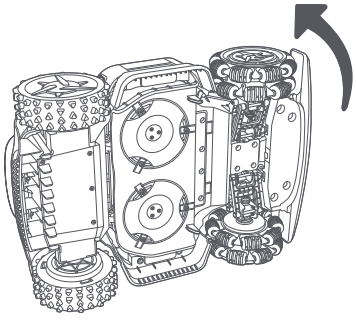
1. Vypněte robota.



2. Zakryjte radar LiDAR příslušným ochranným krytem.

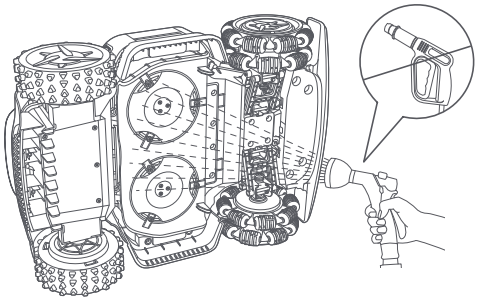


3. Položte robota na stranu.

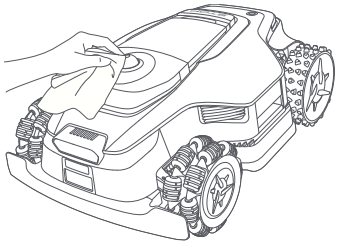


4. Očistěte kryt, kotouč nože a podvozek hadicí.

⚠**Výstraha:** Při čištění podvozku se nedotýkejte nožů. Při čištění používejte ochranné rukavice.
Upozornění: K čištění nepoužívejte vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

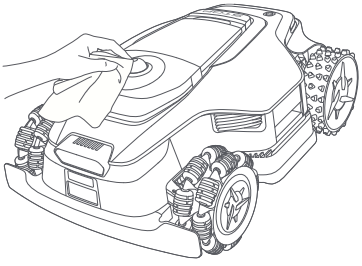


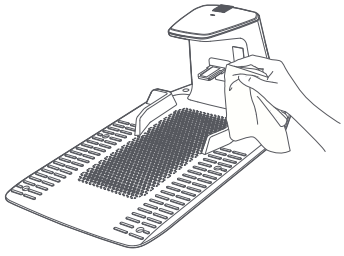
5. K pečlivému čištění snímače radaru LiDAR použijte tkaninu nepouštějící vlákna.



- **Nabíjecí kontakty a přední kamera:**

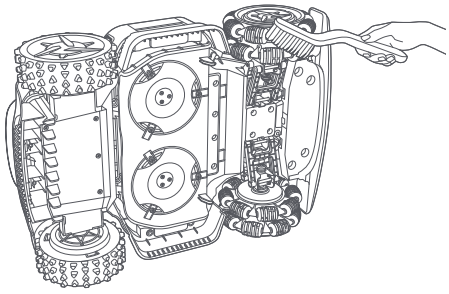
Otřete nabíjecí kontakty robota a nabíjecí stanice čistým hadrem a vyčistěte také přední kameru. Po vyčištění udržujte nabíjecí kontakty a přední kameru v suchu.





- **Hnací kola:**

K odstranění bláta z kol použijte kartáč, abyste zajistili dobrou přilnavost.



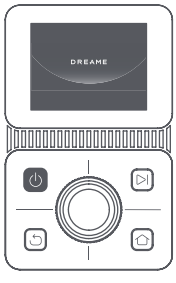
8.2 Výměna součástí

- **Výměna nožů**

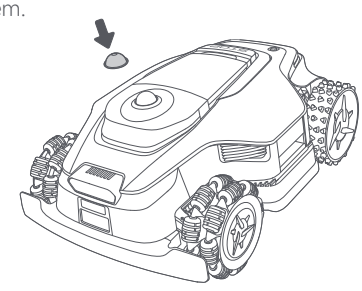
Aby byly nože ostré, pravidelně je vyměňujte. Doporučuje se měnit nože každých **6–8 týdnů** nebo dříve. Používejte pouze originální nože Dreame (MBKA10/MQBA10).

⚠**Výstraha:** Vypněte robota. Při výměně nožů noste ochranné rukavice.
Poznámka: Vyměňte všechny tři nože současně, abyste zajistili vyvážený řezací systém.

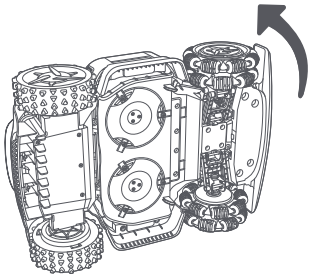
1. Vypněte robota.



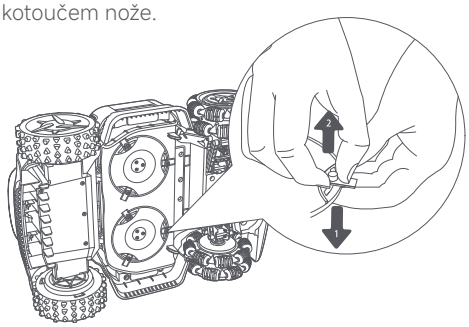
2. Zakryjte radar LiDAR příslušným ochranným krytem.



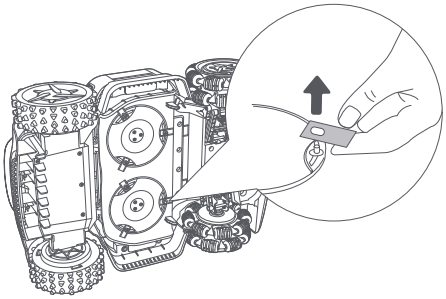
3. Umístěte robota na měkký povrch a položte jej na stranu.



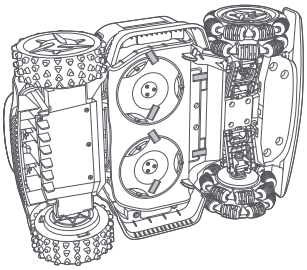
4. Demontujte držák stisknutím tlačítka pod kotoučem nože.



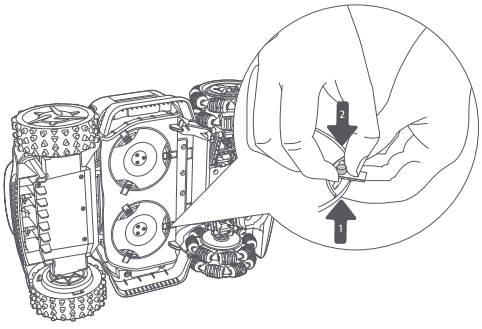
5. Demontujte nůž zarovnáním otvoru nože s hřídelem.



6. Vyjměte 3 nože a držáky.



7. Stiskněte tlačítko pod kotoučem nože a zarovnejte otvor držáku s hřídelem, abyste upevnili držáky a nože.



8. Ujistěte se, že se nože mohou volně otáčet.

9 Akumulátor

Při dlouhodobém skladování nabíjejte robota každých **6 měsíců**, abyste ochránili akumulátor. Na poškození akumulátoru způsobené nadměrným vybitím se omezená záruka nevztahuje. Akumulátor nenabíjejte při okolní teplotě **nad 45 °C** nebo **pod 6 °C**. Dlouhodobá skladovací teplota akumulátoru by měla být **mezi -10 a 35 °C**. Pro minimalizaci poškození je doporučená skladovací teplota akumulátoru **mezi 0 a 25 °C**.
Poznámka: Životnost akumulátoru robota závisí na četnosti používání a provozních hodinách. Pokud je akumulátor poškozen nebo jej nelze nabít, nevyhazujte zastaralý nebo vadný akumulátor s běžným odpadem. Dodržujte místní předpisy pro recyklaci.

Režim nabíjení s nízkou spotřebou:
Je-li aktivován režim nabíjení s nízkou spotřebou, funkce nesouvisející s nabíjením budou zakázány (displej a síť budou vypnuty).

- Chcete-li povolit režim nabíjení s nízkou spotřebou, stiskněte a podržte současně tlačítko ⏯ a tlačítko ⌂, a pak stiskněte tlačítko ↩ 5krát rychle za sebou. Uslyšíte hlasovou výzvu: Režim nabíjení s nízkou spotřebou je zapnutý.
- Chcete-li vypnout režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, restartujte robota nebo stiskněte tlačítko ⏻ 5krát rychle za sebou.

10 Zazimování

- Robot

1. Před vypnutím robota plně nabijte akumulátor.
2. Před uskladněním robota v zimě jej důkladně vyčistěte.
3. Nasaďte ochranný kryt radaru LiDAR.
4. Skladujte robota uvnitř na suchém místě při teplotě **nad 0 °C.**

- Nabíjecí stanice

Odpojte nabíjecí stanici a uložte ji na suchém a chladném místě mimo dosah přímého slunečního světla.
Poznámka: Po zimním skladování znovu nainstalujte nabíjecí stanici a vložte do ní robota, aby se nabil. Pokud přeinstalujete nabíjecí stanici na jiném místě, robot automaticky aktualizuje polohu stanice, jakmile se nabije a opustí stanici. Pokud se kvůli zásadním změnám na zahradě setkáte s chybami při najíždění polohy, doporučujeme oblast přemapovat.

11 Doprava

Při přepravě na dlouhé vzdálenosti se ujistěte, že je robot vypnutý. Doporučuje se používat původní obal. Nasaďte ochranný kryt radaru LiDAR.
⚠**Výstraha:** Před přepravou robota jej vypněte.
⚠**Výstraha:** Zvedněte robota za zadní rukojeť a držte kotouč nože dál od těla.

12 Odstraňování poruch

Problém	Příčina	Řešení
Robot není připojen k aplikaci.	1. Robot není v dosahu signálu sítě Wi-Fi ani Bluetooth. 2. Robot je vypnutý nebo se restartuje.	1. Zkontrolujte, zda robot dokončil proces zapnutí. 2. Zkontrolujte, zda směrovač správně pracuje. 3. Přibližte se k robotovi a vytvořte připojení Bluetooth.
Robot je zvednutý.	Kolo není na zemi.	1. Umístěte robota zpět na rovný povrch. 2. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 3. Robot nemůže přejíždět předměty vyšší než 5,5 cm. Udržujte zemi rovnou tam, kde pracuje.
Robot je nakloněn.	Robot se nakloní o více než 37°.	1. Umístěte robota zpět na rovný povrch. 2. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 3. Robot nemůže stoupat po svazích větších než 80 % (38°).
Robot je zachycen.	Robot je zachycen a nedaří se mu dostat ven.	1. Odstraňte okolní překážky a zkuste to znovu. 2. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. Pokud se s tímto problémem setkáte i nadále, zkuste to znovu poté, co byl robot v nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda v zemi jsou prohlubně. Před sekáním vyplňte prohlubně, abyste zabránili zachycení robota. 4. Zkontrolujte, zda okolní tráva není vyšší než 10 cm. Můžete nastavit výšku vyhýbání se překážkám nebo použít tlačnou sekačku k posekání trávníku předem, aby se zabránilo zachycení robota. 5. Pokud je robot často zachycen v tomto místě, můžete jej nastavit jako zónu zákazu vstupu.
Porucha levého a pravého předního kola, nebo levého a pravého zadního kola.	Kolo se nemůže otáčet nebo motor kola vykazuje problém.	1. Vyčistěte zadní kola a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Kotouč nože se nemůže otáčet.	Kotouč nože se nemůže normálně otáčet nebo motor sekání vykazuje problém.	1. Vyčistěte kotouč nože a zkuste to znovu. 2. Zkontrolujte, zda okolní tráva není vyšší než 10 cm. K sekání trávníku můžete předem použít tlačnou sekačku, abyste zabránili zablokování kotouče nože vysokou trávou. 3. Zkontrolujte, zda pod kotoučem nože není voda. Pokud ano, přesuňte robota na suché místo a zkuste to znovu. 4. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Kotouč nože se nepohybuje nahoru nebo dolů.	Kotouč nože se nepohybuje nahoru nebo dolů.	1. Vyčistěte kotouč nože a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.

Problém	Příčina	Řešení
Kotouč nože se nemůže pohybovat na stranu.	Kotouč nože se nemůže pohybovat na stranu.	1. Vyčistěte sekací systém a odstraňte nečistoty nebo cizí předměty. 2. Pokud se s touto chybou setkáte i nadále, můžete funkci EdgeMaster™ nejprve vypnout. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Chyba nárazníku.	Neustále se aktivuje snímač předního nárazníku.	1. Zkontrolujte, zda robot není někde zachycen. 2. Jemně poklepejte na nárazník a ujistěte se, že se odrazí zpět. 3. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Chyba nabíjení.	Robot se zadokuje v nabíjecí stanici, ale systém vykazuje chybu nabíjecího proudu nebo napětí.	1. Zkontrolujte, zda je nabíjecí stanice správně připojena k napájení. 2. Zkontrolujte, zda jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici čisté. 3. Po dokončení kontroly zkuste robota znovu připojit k nabíjecí stanici. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Příliš vysoká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je ⩾ 60 °C.	1. Použijte robota tam, kde je okolní teplota nižší než 40 °C. Můžete počkat, dokud se teplota akumulátoru automaticky nesníží. 2. Robota můžete vypnout a po chvíli restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Vysoká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je ⩾ 45 °C.	1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota akumulátoru vyšší než 45 °C. 2. Použijte robota tam, kde je okolní teplota nižší než 40 °C.
Nízká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je ⩽ 6 °C.	1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota akumulátoru nižší než 6 °C. 2. Použijte robota tam, kde je okolní teplota vyšší než 6 °C.
Radar LiDAR je zablokován.	Radar LiDAR je zablokován (například není odstraněn ochranný kryt radaru LiDAR).	1. Sejměte ochranný kryt radaru LiDAR a zkuste to znovu. 2. Pokud je radar LiDAR na horní straně robota velmi špinavý, vyčistěte jej tkaninou nepouštějící vlákna, a zkuste to znovu.
Porucha radaru LiDAR.	Radar LiDAR je velmi znečištěný nebo došlo k chybě snímače.	1. Zkontrolujte, zda radar LiDAR není znečištěný. V případě potřeby jej vyčistěte a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Radar LiDAR je znečištěný.	Radar LiDAR je znečištěný.	Otřete snímač radaru LiDAR na horní straně robota čistým hadrem. Po vyčištění udržujte radar LiDAR v suchu.

Problém	Příčina	Řešení
Teplota radaru LiDAR je vysoká.	Teplota radaru LiDAR je ⩾ 80 °C.	1. Robot se automaticky pokusí vrátit do nabíjecí stanice, aby vychladl. 2. Ujistěte se, že robot pracuje při okolní teplotě nižší než 40 °C. 3. Umístěte robota do stinného, chladného a dobře větraného prostoru. Alarm se vypne, když teplota klesne na normální rozsah. 4. Jakmile se alarm vypne, robot automaticky obnoví provoz. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Teplota radaru LiDAR je příliš vysoká.	Teplota radaru LiDAR je ⩾ 90 °C.	1. Radar LiDAR je vypnutý kvůli vysokým teplotám. 2. Ujistěte se, že robot pracuje při okolní teplotě nižší než 40 °C. 3. Umístěte robota do stinného, chladného a dobře větraného prostoru. Alarm se vypne, když teplota klesne na normální rozsah. 4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Robot je ztracen.	Porucha funkce najíždění polohy.	1. Zkontrolujte, zda je radar LiDAR na horní straně robota znečištěný. Nečistoty ovlivní funkci najíždění polohy. 2. Ručně přesuňte robota na otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. 3. Pokud se poloha neobnoví, dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice prostřednictvím aplikace a poté zahajte sekání.
Chyba snímače.	Chyba snímače.	1. Restartujte robota a zkuste to znovu. 2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Robot je v zóně zákazu vstupu.	Robot je v zóně zákazu vstupu.	1. Ručně přesuňte robota ze zóny zákazu vstupu a zkuste to znovu. 2. Dálkově ovládejte robota prostřednictvím aplikace, abyste jej přesunuli mimo zónu zákazu vstupu, a zkuste to znovu.
Robot je mimo mapu.	Robot je mimo mapu.	1. Ručně přesuňte robota dovnitř mapy a zkuste to znovu. 2. Dálkově ovládejte robota zpět dovnitř mapy prostřednictvím aplikace a pak to zkuste znovu.
Tlačítko nouzového zastavení je aktivováno.	Je stisknuto tlačítko Stop na robotovi.	Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte.
Vybitý akumulátor. Robot se brzy vypne.	Úroveň nabití akumulátoru je ⩽ 10 %.	Zadokujte robota do nabíjecí stanice, aby se mohl nabíjet.
Robot je mimo mapu. Nebezpečí odcizení.	Robot je mimo mapu.	1. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 2. V nastavení v aplikaci můžete vypnout alarm Mimo mapu.

Problém	Příčina	Řešení
Robotovi se nepodařilo se vrátit do nabíjecí stanice.	Robot nemůže najít nabíjecí stanici při návratu do nabíjecí stanice.	1. Zkontrolujte, zda neexistují nějaké překážky, které by blokovaly robota. Odstraňte překážky a zkuste to znovu. 2. Pomocí aplikace dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice.
Zadokování v nabíjecí stanici se nezdařilo.	Robot najde nabíjecí stanici, ale nepodaří se jej zadokovat.	1. Zkontrolujte, zda nejsou reflexní fólie na stanici znečištěné nebo zablokované. 2. Zkontrolujte, zda před stanicí nejsou překážky. 3. Zkontrolujte, zda stanice není přesunuta. 4. Zkontrolujte, zda základová deska není pokryta hustým blátem. 5. Zkontrolujte, zda stanice není ve svahu. 6. Zkontrolujte, zda je stanice připojena k napájení. 7. Pomozte robotovi do nabíjecí stanice pomocí dálkového ovladače nebo ručně.
Najetí do polohy se nezdařilo.	Najetí do polohy se nezdaří, když se robot pokusí zahájit sekání.	1. Radar LiDAR může být zablokovaný. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. 2. Pokud se s tímto problémem setkáte i nadále, zkuste to znovu poté, co byl robot zadokován v nabíjecí stanici.
Nedostatek prostoru pro otáčení před stanicí.	Nedostatek prostoru pro otáčení před stanicí.	1. Pokud je stanice umístěna na okraji mapy nebo uvnitř ní, ujistěte se, že mezi přední plochou základní desky stanice a hranicí mapy je alespoň 1 m volného prostoru; v opačném případě nemusí být robot schopen zatáčet. 2. Přemístěte stanici nebo změňte mapu v nabídce Úprava mapy.
Cesta je zablokována.	Cesta je zablokována.	1. Zkontrolujte, zda v cestě není nastavena zóna zákazu vstupu. 2. Zkontrolujte, zda neexistují nějaké překážky, které by blokovaly robota. 3. Pokud robot stále nemůže projet, smažte cestu v nabídce Úprava mapy a definujte novou.
Přední kamera je znečištěná.	Přední kamera je znečištěná.	Otřete přední kameru čistým hadrem.
Došlo k problému s přední kamerou.	Došlo k problému s přední kamerou.	1. Otřete přední kameru čistým hadrem. 2. Zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.
Přední kamera je zablokovaná.	Přední kamera je zablokovaná.	Otřete přední kameru čistým hadrem.
Během automatického mapování dojde k chybě detekování hranice.	Během automatického mapování dojde k chybě detekování hranice.	1. Ujistěte se, že světelné podmínky jsou vhodné, ani příliš jasné, ani příliš temné. 2. Ujistěte se, že počasí je jasné, vyhýbejte se mlze nebo dešti. 3. Ujistěte se, že přední kamera je čistá a bez překážek. 4. Ujistěte se, že povrch země je rovný, protože nerovnosti mohou ovlivnit detekci. 5. Pokud se detekce hranice nadále nedaří, přepněte do režimu dálkového ovládání pro mapování.
Neobvyklé vibrace.	Neobvyklé vibrace.	1. Zkontrolujte celistvost kotouče nože a ověřte, zda není poškozen. Pokud zjistíte poškození, vyměňte kotouč. 2. Pokud je kotouč neporušený, kontaktujte poprodejní podporu.

13 Technické údaje

		A3 2500	A3 3500
Základní informace	Název výrobku	Robotická sekačka Dreame A3 AWD Pro	
	Značka	Dreame	
	Model	MXXA8300	MXXA9300
	Rozměry	740×532×325 mm	
	Hmotnost (včetně akumulátoru)	24,3 kg	
Sekání	Doporučený pracovní výkon	2500 m^2	3500 m^2
	Účinnost sekání (norma EGMF)	Standardní: 2500 m^2/24 h Účinný: 3500 m^2/24 h Rychlý: 5000 m^2/24 h	
	Výška sekání	3–10 cm (přírůstky po 5 mm)	
	Šířka sekání	40 cm	
	Čas nabíjení [2]	55 min	85 min
Hlukové emise	Hladina akustického výkonu LWA	65 dB(A)	
	Nejistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)	
	Hladina akustického tlaku LpA	54 dB(A)	
	Nejistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)	
Provozní podmínky	Provozní teplota	0–50 °C Doporučeno: 10–35 °C	
	Dlouhodobá skladovací teplota	-10–35 °C Doporučeno: 0–25 °C	
	Třída IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájecí zdroj: IP67	
	Maximální sklon sekané plochy	80%	
Připojení	Frekvenční rozsah Bluetooth	2,4–2,4835 GHz	
	Maximální radiofrekvenční výkon	802.11b: 16±2 dBm (při 11 Mb/s) 802.11g: 14±2 dBm (při 54 Mb/s) 802.11n: 13±2 dBm (při HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5M)	
	Služba Link Service [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS / GLONASS / BDS / Galileo / QZSS	

		A3 2500	A3 3500
Hnací motor	Rychlost jízdy při dálkovém ovládání	0,45–0,8 m/s	
	Rychlost jízdy při sekání	Standardní: 0,35 m/s Účinný: 0,6 m/s Rychlý: 0,8 m/s	
	Typ motoru	Motor náboje	
Motor sekání	Rychlost	2800/min	
Akumulátor (Robot)	Model akumulátoru	MBPA20	MBPA30
	Typ akumulátoru	Lithiový akumulátor	
	Jmenovitá kapacita	5000 mAh	7500 mAh
	Jmenovité napětí	Maximálně 36 V	
Napájecí zdroj	Model nabíječky	MPAA30	
	Vstupní napětí	100–240 V AC	
	Výstupní napětí	42 V	
	Výstupní proud	5 A	
Nabíjecí stanice	Model nabíjecí stanice	MCA20	
	Vstupní napětí	42 V	
	Výstupní napětí	42 V	
	Vstupní proud	5 A	
	Výstupní proud	5 A	

Normy	Pásmo	Odchozí připojení (MHz)	Příchozí připojení (MHz)	Maximální výstupní radiofrekvenční výkon	GNSS	Frekvenční pásmo
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] Čas nabíjení platí, když se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice při nízkém stavu akumulátoru.
[3] Začleněné země/regiony: Albánie, Andorra, Rakousko, Belgie, Bosna a Hercegovina, Bulharsko, Chorvatsko, Kypr, Česká republika, Dánsko, Estonsko, Finsko, Francie, Německo, Řecko, Guernsey, Maďarsko, Island, Irsko, Itálie, Kosovo, Lotyšsko, Lichtenštejnsko, Litva, Lucembursko, Makedonie, Malta, Moldavsko, Monako, Černá Hora, Nizozemsko, Norsko, Polsko, Portugalsko, Rumunsko, Srbsko, Slovensko, Slovinsko, Španělsko, Švédsko, Švýcarsko, Velká Británie, Ukrajina.

Poznámka: Technické údaje se mohou měnit, protože náš výrobek neustále vylepšujeme. Nejnovější informace naleznete na našich webových stránkách na adrese https://global.dreametech.com.

DREAME

EU PROHLÁŠENÍ O SHODĚ

Toto prohlášení o shodě EU je vydáno výhradně na odpovědnost výrobce.

LEADCREATE GLOBAL TRADING (SINGAPORE) PTE. LTD.
11 BEACH ROAD, #03-01, CRASCO BUILDING, SINGAPORE 189675

Jménem společnosti Dreame prohlašuji, že výrobek
Popis **Robotická sekačka na trávu (včetně napájecího zdroje a baterie)**
Typ **Model: MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301**
Model baterie: MBPA20/MBPA30/MBPA40
Model napájecího zdroje: MPAA30
Funkce **Sekání trávy / Napájení zařízení / Nabíjení zařízení**

Splňuje následující směrnice
2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Splňuje normy,
EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2:2019+A15:2021, EN 50636-2-107:2015+A1+A2:2020+A3: 2021,
EN 60335-2-29:2004+A2+A11:2018, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017+A11:2020,
EN 55014-2:2015, EN IEC 61000-3-2:2019, EN 6 1000-3-3:2013+A1:2019, EN ISO 3744:2005,
EN300 328V2.2.2, EN 301 489-1V2.2.3, EN 301 489-17 V3.2.4, EN IEC 62311:2020,
EN 61558-1:2005+A1:2009, EN 61558-2-16:2 009+A1:2013, EN 55011:2016+A11:2020,
EN 303 447 V1.1.1, EN 55032:2015+A11:2020, EN 55035:2017+A11:2020
EN 18031-1:2024, EN 18031-2:2024, IEC 62133-2:2017+A1: 2021
63000:2018

Splněné předpisy,
Nařízení o bateriích (EU) 2023/1542

Autorizovaný zástupce výrobce v EU
Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicalaan 29, 2132JG Hoofddorp
+31207932050 Ext. 800
compliance.eu@dreame.tech

Místo vydání: Suzhou

Datum vydání: 5.5.2025

Podpis vydavatele: Bin. Wang

Jméno vydavatele: Bin Wang

Pozice vydavatele: Ředitel kvality

CE

11 BEACH ROAD, #03-01, CRASCO BUILDING, SINGAPORE 189675

Preklad originálneho návodu na obsluhu

Obsah

1 Bezpečnostné pokyny P44
2 Úvod k produktu P48
3 Inštalácia P50
4 Príprava na prvé použitie P53
5 Mapovanie záhrady P55
6 Prevádzka P64
7 Aplikácia Dreamehome P67
8 Údržba P70
9 Batéria P74
10 Zimné uskladnenie P74
11 Preprava P74
12 Riešenie problémov P75
13 Technické údaje P79

Autorizovaný zástupca výrobcu v EÚ:

Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicalaan 29, 2132JG Hoofddorp
+31 20 793 2050 Ext. 800
compliance.eu@dreame.tech

1 Bezpečnostné pokyny

1.1 Všeobecné bezpečnostné pokyny

• Vyhnite sa používaniu stroja a jeho periférií v nepriaznivých poveternostných podmienkach, najmä keď hrozí riziko bleskov.
• Pred použitím produktu si pozorne prečítajte a porozumejte návodu na použitie.
• S produktom používajte iba vybavenie odporúčané spoločnosťou Dreame. Akékoľvek iné použitie je nesprávne.
• Nedovoľte deťom, aby sa zdržiavali v blízkosti alebo sa hrali so strojom počas jeho prevádzky.
• Nepoužívajte produkt v oblastiach, kde si ľudia nie sú vedomí jeho prítomnosti.
• Pri manuálnej obsluhe produktu prostredníctvom aplikácie Dreamehome nebežte. Vždy chodzte opatrne, dávajte pozor na kroky na svahoch a udržujte rovnováhu.
• Vyhnite sa používaniu produktu, keď sa v pracovnej oblasti nachádzajú osoby, najmä deti alebo zvieratá.
• Ak produkt prevádzkujete na verejných priestranstvách, umiestnite v pracovnej oblasti výstražné tabule s nasledujúcim textom: "Varovanie! Automatická kosačka na trávu! Držte sa ďalej od stroja! Dohliadajte na deti!"
• Pri obsluhe produktu noste pevnú obuv a dlhé nohavice.
• Aby ste predišli poškodeniu produktu a nehodám s vozidlami a osobami, nezakladajte pracovné oblasti ani prepravné cesty cez verejné chodníky.
• Nedotýkajte sa pohyblivých nebezpečných častí, ako je napríklad žací kotúč, kým sa úplne nezastavia.
• V prípade zranenia alebo nehody vyhľadajte lekársku pomoc.
• Pred odstraňovaním blokád, vykonávaním údržby alebo kontrolou produktu ho prepnite do polohy VYPNUTÉ. Ak výrobok neobvykle vibruje, skontrolujte ho pred reštartovaním, či nie je poškodený. Nepoužívajte výrobok, ak sú akékoľvek časti poškodené.
• Neinštalujte hlavný kábel v oblastiach, kde bude produkt kosiť. Postupujte podľa pokynov na inštaláciu kábla.
• Na nabíjanie produktu používajte výhradne nabíjaciu stanicu, ktorá je súčasťou balenia. Nesprávne použitie môže viesť k zásahu elektrickým prúdom, prehriatiu alebo úniku korozívnej kvapaliny z batérie. V prípade úniku elektrolytu opláchnite vodou/neutralizačným prostriedkom a vyhľadajte lekársku pomoc, ak korozívna kvapalina príde do kontaktu s vašimi očami.
• Pri pripájaní hlavného kábla do elektrickej zásuvky používajte prúdový chránič (RCD) s maximálnym vybavovacím prúdom 30 mA.
• Používajte výhradne originálne batérie odporúčané spoločnosťou Dreame. Bezpečnosť výrobku nie je zaručená pri použití neoriginálnych batérií. Nepoužívajte neobnoviteľné batérie.
• Udržujte predlžovacie káble v dostatočnej vzdialenosti od pohyblivých nebezpečných častí, aby nedošlo k ich poškodeniu, ktoré by mohlo viesť ku kontaktu s časťami pod napätím.
• Ilustrácie použité v tomto dokumente slúžia len na referenčné účely. Prosím, pozrite sa na skutočné produkty.
• Nikdy nedovoľte, aby stroj používali deti, osoby so zníženými fyzickými, zmyslovými alebo duševnými schopnosťami alebo s nedostatkom skúseností a znalostí, ani osoby, ktoré nie sú oboznámené s týmito pokynmi; miestne predpisy môžu obmedzovať vek obsluhy.
• Nepripájajte ani sa nedotýkajte poškodeného kábla, kým nie je odpojený od elektrickej zásuvky. Ak sa počas prevádzky poškodí kábel, odpojte zástrčku zo zásuvky. Opotrebený alebo poškodený kábel zvyšuje riziko úrazu elektrickým prúdom a mal by byť vymenený servisným technikom.
• Netlačte na produkt silou ani rýchlo, mohlo by dôjsť k jeho poškodeniu.
• Na dodržanie požiadavky na vystavenie vysokofrekvenčnému žiareniu je potrebné dodržať vzdialenosť 35 cm medzi zariadením a osobou.
• VAROVANIE: Na účely nabíjania batérie používajte výhradne odpojiteľnú napájaciu jednotku dodávanú s týmto spotrebičom.

1.2 Bezpečnostné pokyny pre inštaláciu

• Vyhnite sa inštalácii nabíjacej stanice v oblastiach, kde by o ňu ľudia mohli zakopnúť.
• Neinštalujte nabíjaciu stanicu v oblastiach, kde hrozí riziko stojatej vody.
• Neinštalujte nabíjaciu stanicu vrátane akéhokoľvek príslušenstva do vzdialenosti menšej ako 60 cm od akéhokoľvek horľavého materiálu. Porucha alebo prehriatie nabíjacej stanice a napájacieho zdroja môže predstavovať nebezpečenstvo požiaru.

1.3 Bezpečnostné pokyny pre prevádzku

• Udržujte ruky a nohy v bezpečnej vzdialenosti od rotujúcich čepelí. Nepokladajte ruky ani nohy v blízkosti alebo pod produktom, keď je zapnutý.
• Nezdvíhajte ani nepremiestňujte produkt, keď je zapnutý.
• Použite režim parkovania alebo prepnite produkt do polohy VYPNUTÉ, ak sa v pracovnej oblasti nachádzajú osoby, najmä deti alebo zvieratá.
• Zabezpečte, aby sa na trávniku nenachádzali žiadne predmety, ako sú kamene, konáre, nástroje alebo hračky. V opačnom prípade môžu byť čepele poškodené pri kontakte s predmetom.
• Neukladajte predmety na produkt ani nabíjaciu stanicu.
• Nepoužívajte produkt, ak tlačidlo STOP nefunguje.
• Zabráňte kolíziám medzi produktom a osobami alebo zvieratami. Ak sa v ceste produktu nachádza človek alebo zviera, okamžite ho zastavte.
• Vždy prepnite produkt do polohy VYPNUTÉ, keď nie je v prevádzke.
• Nepoužívajte produkt súčasne s výsuvným postrekovačom. Použite funkciu Plánovania, aby ste zaistili, že výrobok a vyskakovacie zrasovače nebudú pracovať súčasne.
• Vyhnite sa umiestneniu spojovacieho kanála v miestach, kde sú nainštalované výsuvné postrekovače.
• Neprevádzkujte produkt, ak sa v pracovnej oblasti nachádza stojatá voda, napríklad počas silného dažďa alebo pri tvorbe mlák.

1.4 Bezpečnostné pokyny pre údržbu

• Pri vykonávaní údržby prepnite produkt do polohy VYPNUTÉ.
• Po umytí sa uistite, že je produkt umiestnený na zemi v normálnej orientácii, nie hore nohami.
• Neotáčajte produkt hore nohami, aby ste vyčistili podvozok. Ak ho prevrátite na účely čistenia, uistite sa, že ho následne vrátite do pôvodnej polohy. Toto opatrenie je potrebné, aby sa zabránilo vniknutiu vody do motora a potenciálnemu ovplyvneniu normálnej prevádzky.
• Pred čistením alebo vykonávaním údržby nabíjacej stanice odpojte zástrčku z nabíjacej stanice alebo aktivujte blokovacie zariadenie.
• Na čistenie produktu nepoužívajte vysokotlakový čistič ani rozpúšťadlá.

1.5 Bezpečnosť batérie

Lítiové batérie môžu explodovať alebo spôsobiť požiar pri rozobratí, skratovaní, vystavení vode, ohňu alebo vysokým teplotám. Opatrne s nimi manipulujte, batériu nerozoberajte ani neotvárajte a vyhnite sa akémukoľvek elektrickému/mechanickému poškodeniu. Uchovávajte ich mimo priameho slnečného svetla.
1. Používajte iba nabíjačku batérie a napájací zdroj poskytnutý výrobcom. Použitie nevhodnej nabíjačky a napájacieho zdroja môže spôsobiť úraz elektrickým prúdom a/alebo prehriatie.
2. NEPOKÚŠAJTE SA OPRAVIŤ ALEBO UPRAVIŤ BATÉRIE! Pokusy o opravu môžu v dôsledku výbuchu alebo úrazu elektrickým prúdom spôsobiť vážne zranenie. Ak dôjde k úniku, uvoľnené elektrolyty sú korozívne a toxické.
3. Tento prístroj obsahuje batérie, ktoré môžu byť vymenené len odborným personálom.

1.6 Zvyškové riziká

Aby ste predišli zraneniam, pri výmene čepeľov používajte ochranné rukavice.

1.7 Symboly a nálepky

	**VAROVANIE –** Pred používaním zariadenia si prečítajte návod na obsluhu.
	**VAROVANIE –** Pri prevádzke s prístrojom udržiavajte bezpečnú vzdialenosť.
	**VAROVANIE –** Pred použitím alebo zdvihnutím stroja aktivujte vypínacie zariadenie.
	**VAROVANIE –** Nesedajte na stroj. Nedotýkajte sa rotujúceho noža.
	**VAROVANIE –** Tento výrobok nie je dovolené likvidovať ako bežný domový odpad. Zabezpečte, aby bol výrobok recyklovaný v súlade s miestnymi predpismi a právnymi požiadavkami.

CE	Tento výrobok je v súlade s platnými smernicami ES.
III	Trieda III
	Pred nabíjaním si prečítajte návod.
⎓	Jednosmerný prúd
	Trieda II

URČENIE NA POUŽITIE

Záhradný výrobok je určený na domáce kosenie trávnika. Je navrhnutý na časté kosenie, čo udržiava trávnik zdravší a krajší ako kedykoľvek predtým. V závislosti od veľkosti vášho trávnika môžete kosačku nastaviť na prevádzku v ľubovoľnom čase alebo s ľubovoľnou frekvenciou. Nie je vhodný na kopanie, zametanie ani čistenie snehu.

CE

Spoločnosť TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. týmto vyhlasuje, že rádiové zariadenie typu Dreame MXXA8300/MXXA9300 je v súlade so smernicou 2014/53/EÚ. Plný text EÚ vyhlásenia o zhode je k dispozícii na tejto internetovej adrese: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

Výrobok je v súlade s predpismi UK PSTI, úplné vyhlásenie o zhode je k dispozícii na nasledujúcej internetovej adrese: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

Podrobný elektronický návod nájdete na https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Upozornenie na sieťovú bezpečnosť

Aby ste zabezpečili bezpečnú prevádzku tohto zariadenia v sieťových prostrediach, poskytujeme nasledujúce informácie:

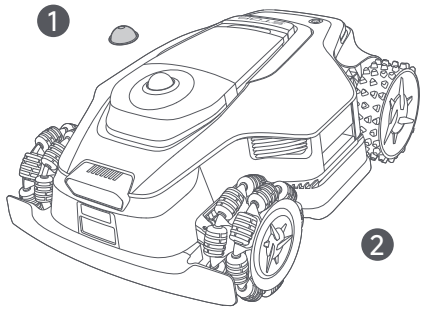
Toto zariadenie je vybavené viacerými sieťovými komunikačnými funkciami, vrátane ethernetového portu (RJ-45), bezdrôtového komunikačného modulu Wi-Fi a rozhrania USB na ladenie. Po spustení sú nasledujúce sieťové služby predvolene povolené:

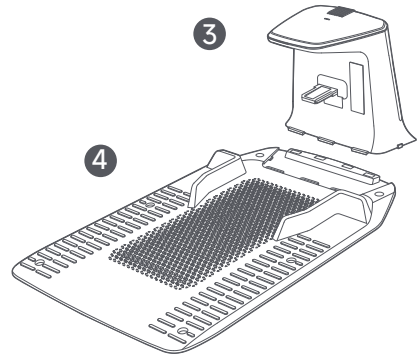
- **Webová konfiguračná služba (HTTP/HTTPS):** Počúva na porte 80 (HTTP) a porte 443 (HTTPS) pre lokálnu konfiguráciu a monitorovanie stavu. Aby sa predišlo úniku informácií, odporúča sa okamžite po inštalácii deaktivovať službu HTTP, povoliť iba HTTPS a nasadiť dôveryhodný TLS certifikát.
- **Vysielanie zariadenia (mDNS/SSDP):** Používa sa na automatickú detekciu vysielaním informácií o zariadení v rámci lokálnej siete (LAN). Ak nie sú potrebné, odporúča sa tieto služby deaktivovať, aby sa znížilo riziko skenovania.
- **USB rozhranie:** Používa sa na lokálne aktualizácie firmvéru a extrakciu logov. Keď je povolený režim ladenia, môže sprístupniť oprávnenia k systémovým súborom. Odporúča sa obmedziť používanie len pre autorizovaný personál a deaktivovať toto rozhranie, keď zariadenie nie je v údržbe.

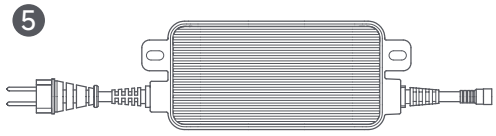
Podrobné postupy konfigurácie nájdete v časti *Príprava na prvé použitie*.

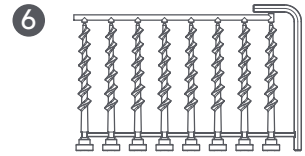
2 Úvod k produktu

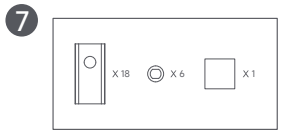
2.1 Čo je v krabici









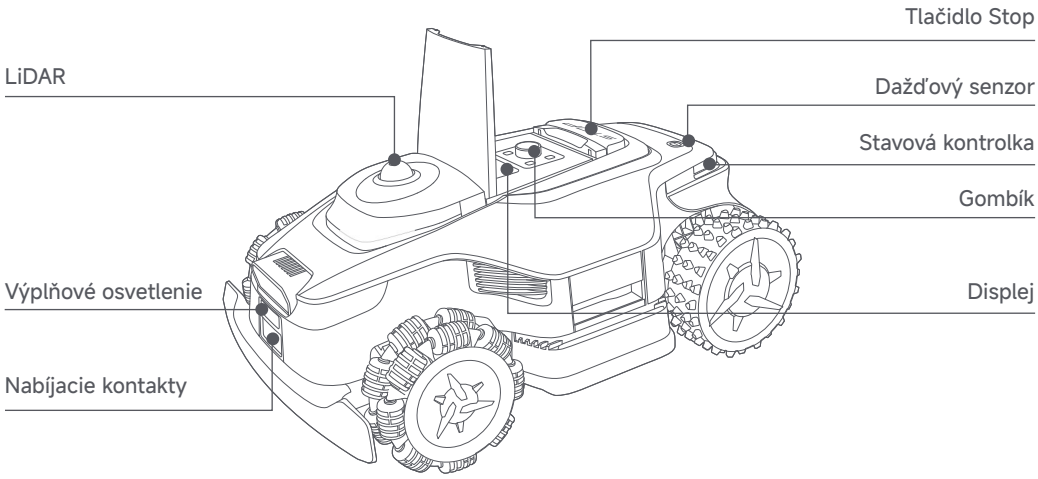


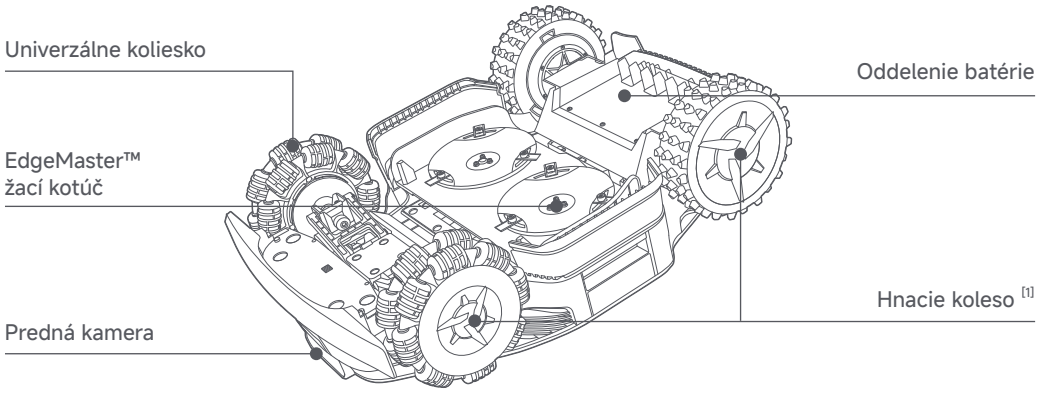




1. Ochranný kryt LiDAR
2. Robotická kosačka
3. Nabíjacia veža
   (s 10-metrovým predlžovacím káblom)
4. Základná doska
5. Napájanie
6. Skrutky × 8, imbusový kľúč
7. Náhradné čepele × 18, držiaky × 6,
   utierka nepúšťajúca vlákna
8. Používateľská príručka
9. Stručná príručka

2.2 Prehľad produktu

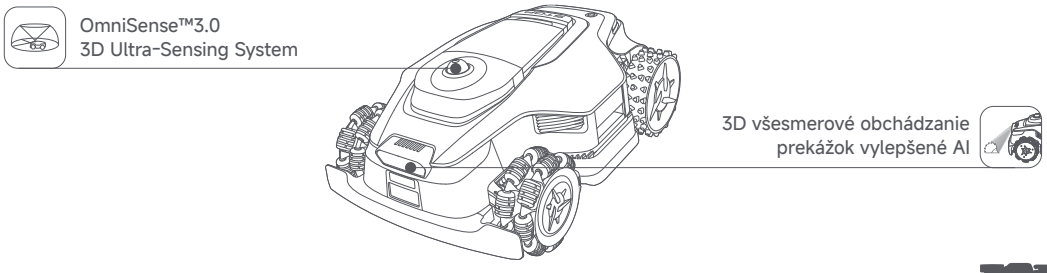




[1] Vybavené nábojovými motormi.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D Ultra-Sensing System s AI kamerou

Posuňte starostlivosť o trávnik na vyššiu úroveň s OmniSense™ 3.0, priekopníckym 3D ultra-senzorovým systémom vybaveným algoritmom asistovanou HDR kamerou, ktorý poskytuje komplexnejšie a detailnejšie vnímanie 3D prostredia záhrady.



2.4 Prepojenie služby s GPS a 4G pripojením

Robot je vybavený službou Link Service (služba pripojenia), ktorá poskytuje pripojenie k 4G mobilnej sieti.

Aktivujte službu prepojenia

Zapnite robota a služba pripojenia sa automaticky aktivuje. sa rozsvieti na displeji robota a v aplikácii, čo signalizuje, že aktivácia bola úspešná. Stav používania Link služby si môžete zobraziť v sekcii **Pripojenia** v aplikácii.

S aktivovanou službou pripojenia môžete diaľkovo monitorovať stav vášho robota a spúšťať úlohy kosenia bez pripojenia Wi-Fi. Okrem toho je zabudovaný GPS pre sledovanie polohy v reálnom čase, čo zvyšuje protikrádežové schopnosti robota. Kedykoľvek a odkiaľkoľvek môžete sledovať jeho polohu a dostávať upozornenia, ak sa presunie mimo vymedzenú oblasť mapy.

Prepojenie služby sa aktivuje od okamihu aktivácie podľa zakúpenej konfigurácie produktu.*Ak chcete službu po uplynutí platnosti predĺžiť, kontaktujte tím popredajného servisu Dreame prostredníctvom e-mailu **dreamesupport@dreame.tech**.
*Zvyšný bezplatný čas pre službu prepojenia skontrolujte v aplikácii alebo kontaktujte tím popredajného servisu Dreame pre podrobnosti.

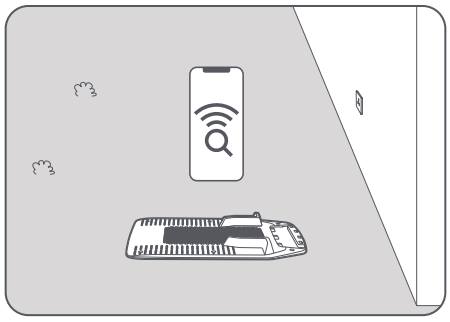
2.5 Senzory

Názov	Popis
LiDAR	Získava informácie o prostredí a umožňuje robotu lokalizáciu, vyhýbanie sa prekážkam a detekciu vody a nečistôt. Rozsah detekcie (pri 100 klx): 40 m pri 10% odrazivosti; 70 m pri 80% odrazivosti Zorné pole: 360° (horizontálne) × 59° (vertikálne)
Predná kamera	Deteguje prekážky, hranice trávnika a prítomnosť osôb. Uhol pohľadu: 89° (horizontálne), 58° (vertikálne), 97° (diagonálne) Rozlíšenie: 2 MP
GPS	Robot má vstavanú funkciu GPS. Prostredníctvom aplikácie môžete sledovať aktuálnu polohu robota v Google Maps.

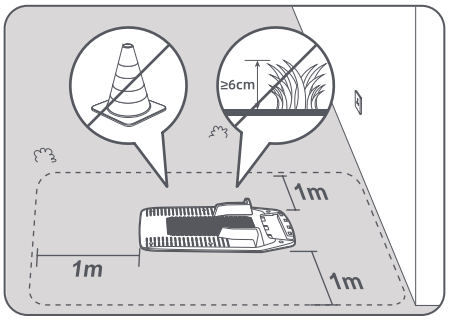
3 Inštalácia

3.1 Výber vhodného umiestnenia

• Umiestnite nabíjaciu stanicu na rovný povrch v blízkosti okraja trávnika a elektrickej zásuvky. Umiestnite ho do oblasti so silným Wi-Fi signálom.
Poznámka: Použite svoje mobilné zariadenie na kontrolu sily Wi-Fi signálu v danej lokalite. Silný signál Wi-Fi zabezpečuje stabilné pripojenie medzi robotom a aplikáciou.
Dôležité: Uistite sa, že povrch je dostatočne mäkký na upevnenie skrutiek.
Dôležité: Ak je nabíjacia stanica na svahu, uistite sa, že sklon nie je príliš strmý, aby sa robot nešmykol späť a nepodarilo sa mu pripojiť.

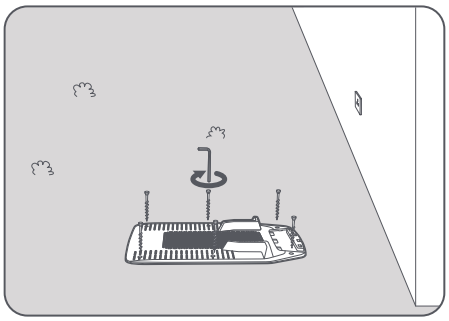


• Zabezpečte voľný priestor aspoň **1 m** bez prekážok vľavo, vpravo a pred nabíjacou stanicou. Uistite sa, že tráva okolo umiestnenia je kratšia ako **6 cm**. Ak je tráva vyššia, najprv ju pokoste ručnou kosačkou. Vysoká tráva môže robota sťažiť návrat na nabíjaciu stanicu.

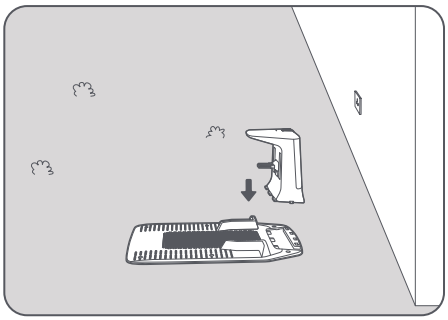


3.2 Inštalácia nabíjacej stanice

❶ Pomocou dodaných skrutiek a imbusového kľúča pripevnite základnú dosku k zemi.

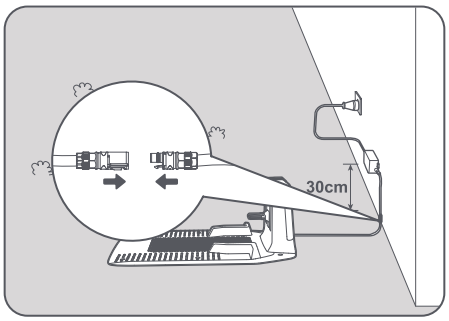


❷ Zasuňte nabíjaciu vežu do základnej dosky, kým nebudete počuť kliknutie.

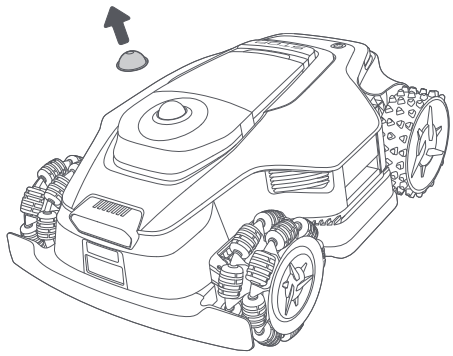


❸ Pripojte napájací zdroj k predlžovaciemu káblu a potom ho zapojte do elektrickej zásuvky. Uistite, aby bol zdroj energie umiestnený aspoň **30 cm** nad zemou.

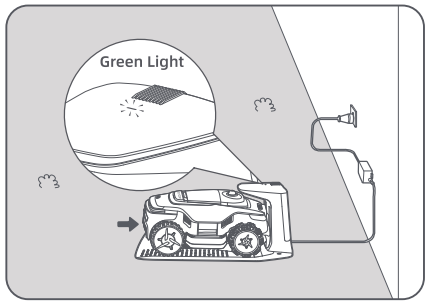
Poznámka: LED indikátor na nabíjacej stanici bude **stále modrý**, keď je pripojený k zdroju energie.



❹ Odstráňte ochranný kryt LiDAR.



❺ Vložte robota do nabíjacej stanice na nabitie. Uistite sa, že nabíjacie kontakty na robote a nabíjacej stanici sú správne prepojené.
Poznámka: Kontrolka bude **blikať zeleno**, keď sa robot v nabíjacej stanici úspešne nabíja.
Poznámka: Ak chcete pridať garáž pre dodatočnú ochranu, použite kompatibilnú Dreame Garáž, ktorá je dostupná v miestnych predajniach alebo online. Použitie garáže, ktorá nie je od výrobcu Dreame, môže spôsobiť problémy pri dobíjaní.



LED indikátor na nabíjacej stanici

Farebná indikácia LED diódy	Význam
Blikajúca/trvalo svietiaca červená	1. Nastala chyba nabíjacej stanice (napríklad problém s nabíjacím prúdom alebo napätím).
	2. Robot sa pripojí na nabíjacej stanici, ale nabíjanie je abnormálne (napríklad skrat na nabíjacích kontaktoch).
Plná modrá	Nabíjacia stanica je pod napätím. Robot nie je v nabíjacej stanici.
Blikajúca zelená	Robot sa nabíja v nabíjacej stanici.
Stále zelená	Robot je úplne nabitý v stanici/mimo času nabíjania.

4 Príprava na prvé použitie

4.1 Oboznámte sa s ovládacím panelom



Displej

Ikona	Stav
	Úroveň batérie (Zobrazuje aktuálnu úroveň nabitia batérie.)
	Nabíjanie (Robot sa úspešne pripojí k nabíjacej stanici.)
	Bluetooth (Robot je pripojený k aplikácii prostredníctvom Bluetooth.)
	Wi-Fi (Robot je pripojený k aplikácii prostredníctvom Wi-Fi siete.)
	Link služba (Link služba je aktivovaná.)
	Plán (Úloha je naplánovaná na dnes a ešte nezačala.)

Ovládanie

Tlačidlo	Funkcia
Napájanie ⏻	Na zapnutie/vypnutie robota stlačte a podržte tlačidlo ⏻ na 2 sekundy. Uistite sa, že je mimo nabíjacej stanice.
Štart ▷|	Ak chcete spustiť čistenie celej plochy alebo pokračovať v prerušených úlohách, stlačte tlačidlo ▷| a do 5 sekúnd zatvorte kryt. Ak kryt nezatvoríte do 5 sekúnd, úloha sa zruší.
Domov ⌂	Ak chcete poslať robota späť na nabíjaciu stanicu na nabitie, stlačte tlačidlo ⌂ a do 5 sekúnd zatvorte kryt. Ak kryt nezatvoríte do 5 sekúnd, úloha sa zruší.
Späť ↩	Pre navigáciu o jednu úroveň vyššie v menu stlačte tlačidlo ↩.

Ovládanie

Gombík	Na potvrdenie výberu v menu stlačte gombík.
	Ak chcete aktivovať režim párovania Bluetooth, podržte gombík 3 sekundy.
	Pre navigáciu v menu otočte voličom v smere hodinových ručičiek/proti smeru hodinových ručičiek.
Štart + Späť	Pre obnovenie továrenských nastavení robota podržte súčasne tlačidlo ▷| a tlačidlo ↩ na 3 sekundy. PIN kód nebude vymazaný.
Domov + Späť	Súčasným stlačením a podržaním tlačidiel ⌂ a ↩ na 3 sekundy vstúpite na stránku **Informácie** v nastaveniach. Stránka O aplikácii zmizne po 5 sekundách.
Gombík + Späť	Na obnovenie PIN kódu podržte gombík a tlačidlo ↩ súčasne počas 3 sekúnd.
Stop	Stlačením tlačidla **Stop** otvorte horný kryt a zastavte robota. Na obnovenie prevádzky je potrebné zadať PIN kód na ovládacom paneli.

Prehľad štruktúry menu



*Môže byť aktualizované v závislosti od verzie softvéru.

Stavová kontrolka na robotovi

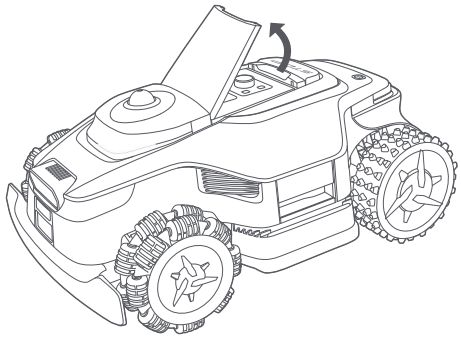
Farby	Význam
Trvalo svietiaca červená	1. Robot je v pohotovostnom režime.
	2. Robot vykonáva úlohu alebo je pozastavený.
	3. Batéria je úplne nabitá (jas je nižší ako pri úplnom nabití).
	4. Robot je zaparkovaný v nabíjacej stanici a nabíja sa.
Posúvanie	Robot zaparkoval v nabíjacej stanici.
Dýchajúca červená	1. Robot je na hliadke.
	2. Prostredníctvom aplikácie sa zobrazuje video z prednej kamery v reálnom čase.
	3. Robot postupuje smerom k určenému miestu.
Blikajúca červená	Počas úlohy došlo k poruche robota.
Vlnenie od stredu	Robot sa zapína.

Poznámka: Obdobie aktivácie a scenáre svetla robota si môžete prispôsobiť v časti **Nastavenia > Svetlo.**

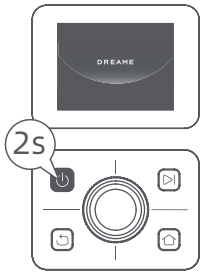
4.2 Počiatočné nastavenia

Predtým, ako robot prvýkrát zapnete, je potrebné vykonať niekoľko základných nastavení, aby bol pripravený na prácu.

❶ Zdvihnite horný kryt.

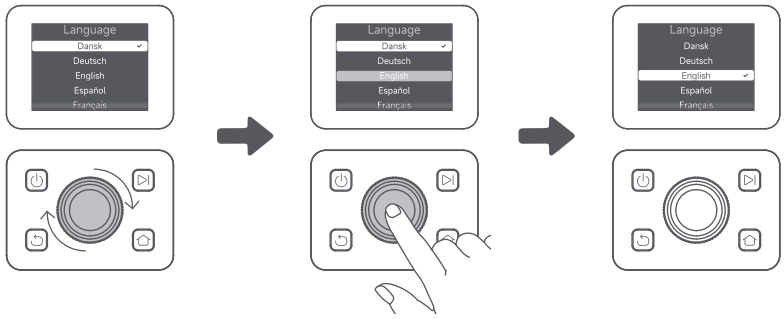


❷ Stlačte a podržte tlačidlo ⏻ na ovládacom paneli na 2 sekundy, čím robot zapnete.
Poznámka: Robot sa automaticky zapne, keď je zaparkovaný v nabíjacej stanici.



❸ Vyberte preferovaný jazyk

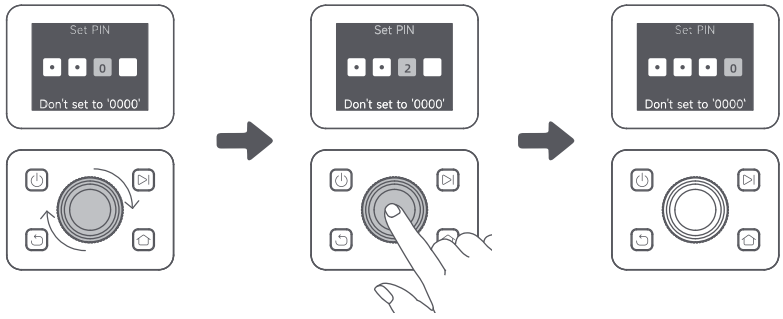
Otočte gombík v smere hodinových ručičiek pre pohyb nadol a proti smeru hodinových ručičiek pre pohyb hore na výber vášho jazyka. Stlačte gombík na potvrdenie.



❹ Nastavte PIN kód

1. Otočte voličom a vyberte číslo od 0 do 9. Otočte v smere hodinových ručičiek, aby ste zvýšili číslo, a proti smeru hodinových ručičiek, aby ste ho znížili. Stlačte gombík na potvrdenie a nastavenie ďalšej číslice. Ak chcete zmeniť predchádzajúcu číslicu, otočte voličom proti smeru hodinových ručičiek, kým sa číslo nezmení na 0, a potom ho otočte ešte raz.

Dôležité: Nenastavujte PIN kód na "0000".



2. Zadajte PIN kód znova, aby ste dokončili nastavenie PIN kódu.

Poznámka: Ak sa dve heslá nezhodujú, nastavte nové heslo znova.

❺ Pripojenie robota na internet

Naskenujte QR kód a stiahnite si aplikáciu Dreamehome do svojho mobilného zariadenia. Po inštalácii si vytvorte účet a prihláste sa.

Aplikáciu Dreamehome si môžete stiahnuť aj z App Store alebo Google Play.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Robot podporuje 4G pripojenie a obsahuje vstavaný GPS. Pre optimálny výkon však odporúčame nastaviť Wi-Fi pripojenie.

Pred nastavením siete:

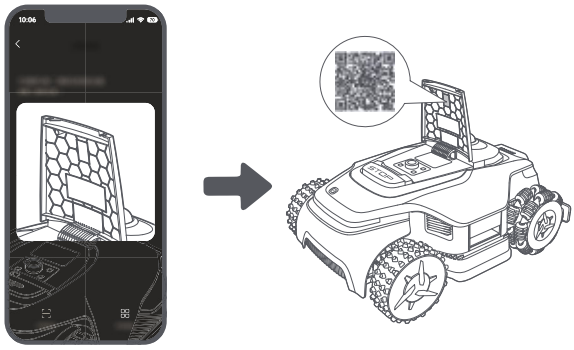
- Uistite sa, že robot a vaše mobilné zariadenie sú v rovnakej Wi-Fi sieti.
- Uistite sa, že vaše mobilné zariadenie je od robota vzdialené maximálne **10 m**.
- Povoľte funkciu Bluetooth na svojom mobilnom zariadení.

1. Otvorte aplikáciu Dreamehome.
2. Môžete sa pripojiť jednou z nasledujúcich metód:

a. Naskenujte QR kód: Prejdite do časti **Zariadenia** a klepnite na **Skenovať QR kód pre pripojenie**. Naskenujte QR kód umiestnený vo vnútri vrchného krytu robota na pripojenie.

b. Pridanie manuálne: Prejdite do časti **Zariadenia** a klepnite na **Pridať**. Potom vyberte model vášho robota na pripojenie.

c. Automatické zistenie: Robot vyhľadá blízke zariadenia. Kliknite na svojho robota zo zoznamu nájdených zariadení, aby ste sa pripojili.

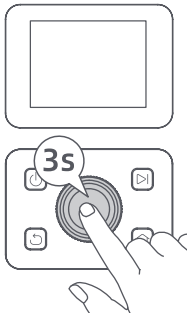


3. Postupujte podľa pokynov v aplikácii na dokončenie pripojenia k Wi-Fi sieti.

Dôležité: Používajte jednopásmovú sieť s frekvenciou 2,4 GHz alebo dvojpásmovú sieť s frekvenciami 2,4/5 GHz.

Dôležité: Uistite sa, že vaša Wi-Fi sieť nemá firewall a nie je šifrovaná. V opačnom prípade môže zlyhať nastavenie siete.

4. Stlačte a podržte gombík na ovládacom paneli počas 3 sekúnd. Robot sa prevedie do režimu párovania Bluetooth.



5. Postupujte podľa pokynov v aplikácii na dokončenie párovania.

Ako odstrániť priradenie robota?

Robot je automaticky priradený k účtu Dreamehome po úspešnom spárovaní. Každé zariadenie je možné pripojiť len k jednému účtu. Nemožno ho súčasne viazať na iný účet.
Ak chcete pripojiť robota k novému účtu, musíte ho najprv odpojiť. Na zrušenie viazania:
1. Otvorte aplikáciu Dreamehome. Prejdite do časti **Zariadenia**.
2. Ak máte na svojom účte Dreamehome viazaných viacero robotov, potiahnutím prstom doľava alebo doprava prejdite na stránku robota, ktorého chcete upraviť.
3. Klepnite na ⋮ v pravom hornom rohu.
4. Vyberte ⊖ **Odstrániť**.

Ako zdieľať svojho robota?

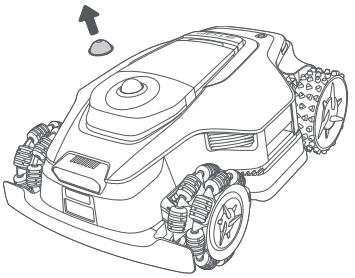
1. Klepnite na ⋮ v pravom hornom rohu.
2. Vyberte **Zdieľanie zariadenia**.

Ako sa odhlásiť z vášho účtu Dreamehome alebo ho odstrániť?

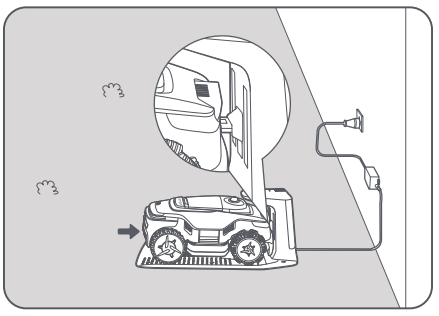
1. Prejdite do časti **Ja** > ⬡ > **Účet**.
2. Vyberte **Odhlásiť sa** alebo **Zmazať účet**.

5 Mapovanie záhrady

Pred mapovaním skontrolujte nasledovné:
- Úroveň nabitia batérie robota je viac ako 50 %.
- Ochranný kryt LiDAR je odstránený.



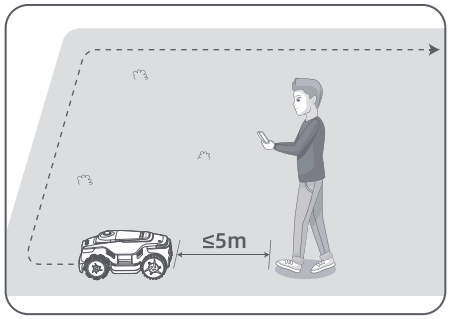
- Horný kryt je zatvorený.
- Robot je správne zaparkovaný v nabíjacej stanici.



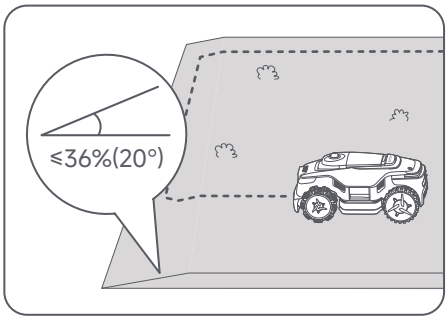
5.1 Vytvorenie virtuálnej hranice

Pred spustením procesu mapovania majte na pamäti nasledovné:
Dôležité: Pri vytváraní hranice neručne neprenášajte robota, pretože to môže spôsobiť zlyhanie mapovania.
Dôležité: Po spustení mapovania neukladajte robota diaľkovo do nabíjacej stanice, kým nie je proces mapovania dokončený. V opačnom prípade môže byť LiDAR zablokovaný, čo môže spôsobiť zlyhanie mapovania.

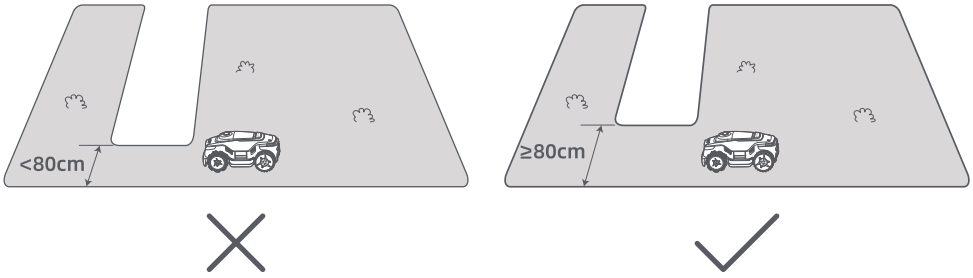
- Počas procesu mapovania kráčajte maximálne **5 m** za robotom.



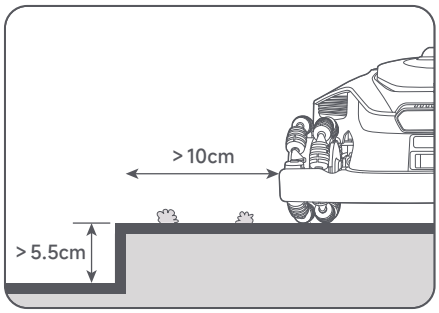
- Robot zvládne svahy so sklonom až do **80% (38°)**. Pre lepšie výsledky kosenia sa však odporúča udržiavať sklony pracovných oblastí pod **36% (20°)**.



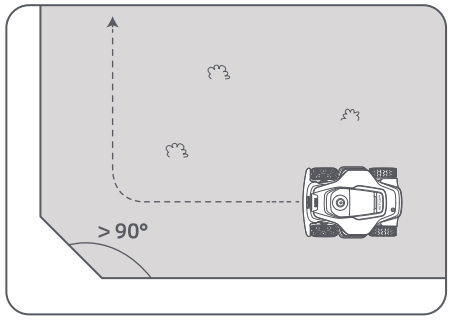
- Pre oblasti užšie ako **80 cm** ich nastavte ako cesty, aby robot mohol prejsť (pozri časť 5.4: **Nastavenie trasy**).



• Ak je váš trávnik viac ako **5,5 cm** vyššie ako priľahlý terén, udržujte robota vo vzdialenosti aspoň **10 cm** od okraja. Ak je váš trávnik v rovnakej úrovni ako priľahlý terén, robot môže prekročiť obvodový okraj pre optimálne výsledky kosenia pozdĺž hraníc.

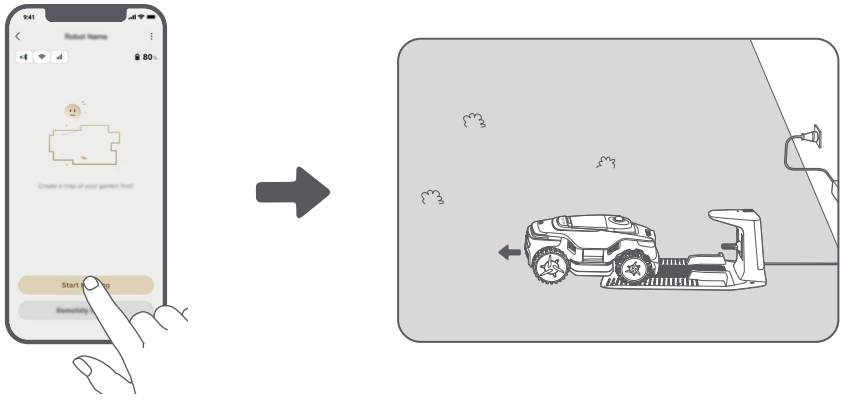


• Uistite sa, že uhly otáčania sú väčšie ako **90°**. Uhly menšie ako 90° môžu robiť robotu ťažkosti pri dosiahnutí čistého rezu.

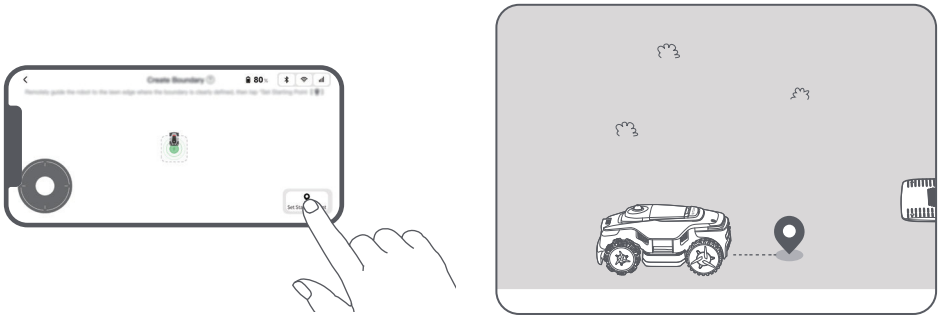


Začnite mapovanie:

1. Kliknite na **Začať vytváranie** v aplikácii a robot skontroluje svoj stav a vykoná kalibráciu. Automaticky opustí nabíjaciu stanicu na vykonanie kalibrácie. Buďte opatrní.



2. Vzdialene navádzajte robota k okraju vášho trávnika a klepnite na **Nastaviť východiskový bod** , aby ste určili východiskový bod pre hranicu.



3. Vzdialené ovládanie robota na pohyb po obvode vášho trávnika na vytvorenie mapy pracovnej oblasti.

Automatická detekcia hraníc

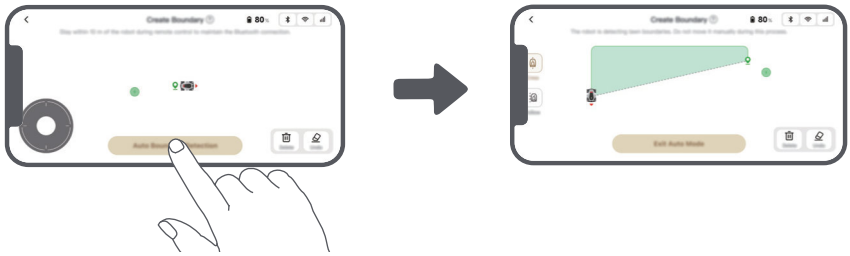
Vďaka pokročilému AI algoritmu robot využíva prednú kameru na rozlíšenie trávnatých a netrávnatých plôch, čo mu umožňuje identifikovať hranice bez potreby manuálneho navádzania.

Po navedení robota na okraj trávnika a nastavení počiatočného bodu môžete použiť režim **Automatická detekcia hraníc**. Môžete zvoliť, či má robot prekročiť obvodový pás pre čistejšie výsledky hranového čistenia, alebo zostať v jeho blízkosti, aby sa zabránilo zaseknutiu.

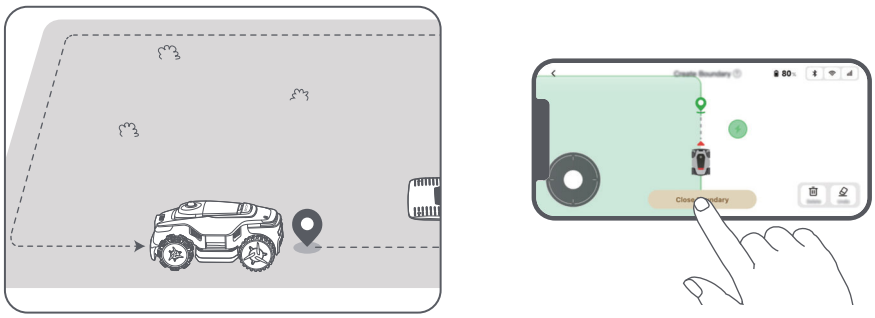
Odporúčame sledovať robota počas tohto procesu. Ak robot nedokáže presne rozpoznať hranice, môžete kedykoľvek ukončiť režim automatického rozpoznávania hraníc a prepnúť na diaľkové ovládanie.

Dôležité: Režim Automatického Rozpoznávania Hraníc by sa mal používať počas dňa, aby bola zabezpečená dostatočná viditeľnosť. Vyhnite sa používaniu tejto funkcie pri zlom osvetlení alebo daždivom počasí.

Dôležité: Uistite sa, že predná kamera robota je čistá a nezakrytá.

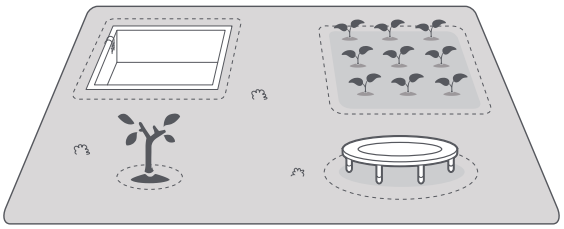


4. Keď sa robot vráti do vzdialenosti **1 m** od počiatočného bodu, môžete klepnúť na **Uzavrieť hranicu** a hranica sa automaticky dokončí.



5.2 Nastavenie zakázaných zón

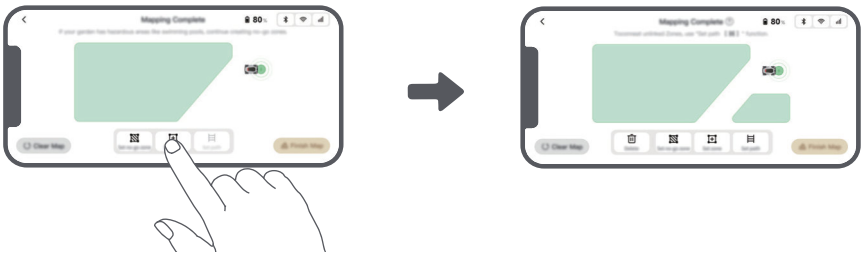
Hoci robot dokáže automaticky obchádzať prekážky, je stále potrebné nastaviť oblasti s rizikom pádu, ako sú bazény a pieskoviská, ako zakázané zóny. Pre objekty, ktoré chcete chrániť (napríklad kvetinový záhon, trampolínu, zeleninový záhon alebo odhalený koreň stromu), nastavte ako zakázané zóny. V aplikácii môžete klepnúť na **Zakázaná zónu** a pokračovať vo vytváraní zakázaných zón. Prípadne môžete prejsť do > **Úprava mapy** a vytvoriť alebo odstrániť zakázané zóny po dokončení mapy.



5.3 Vytvorenie ďalších zón a rozšírenie existujúcich zón

- Vytvorenie ďalších zón

Ak je váš trávnik oddelený cestami alebo máte niekoľko izolovaných trávnikov, môžete v aplikácii klepnúť na **Pracovná zónu** a pokračovať vo vytváraní pracovných oblastí. Po dokončení mapovania môžete v > **Úprava mapy** pridávať, mazať alebo upravovať zóny.



- Rozšírenie existujúcich zón

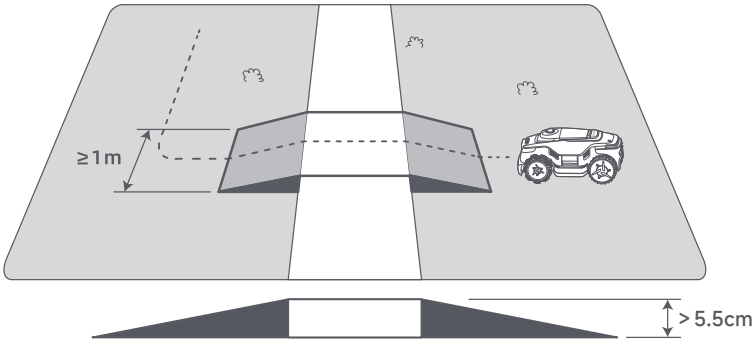
Ak chcete rozšíriť existujúcu zónu, klepnite na **Pracovnú zónu** v aplikácii a vytvorte oblasť, ktorú chcete zahrnúť. Ak sa dve oblasti prekrývajú, budú automaticky zlúčené. Prípadne môžete po dokončení mapovania prejsť do > **Úprava mapy** > **Pracovná zónu** a rozšíriť existujúcu zónu.

- Oddelenie a spojenie zón

Ak chcete rozdeliť zónu na menšie časti alebo spojiť zóny, ktoré boli rozdelené pomocou aplikácie, prejdite do > **Úprava mapy** > **Nastavenia zón** a klepnite na **Rozdeliť** alebo **Spojiť** v aplikácii.

5.4 Nastavenie trasy

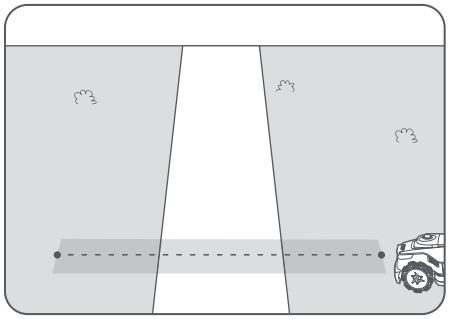
Pre izolované zóny vytvorte cestu na ich prepojenie. Izolované zóny bez cesty budú pre robota nedostupné.
Poznámka: Štandardne sa robot pohybuje iba po trase bez kosenia trávy.
Dôležité: Ak je váš trávnik rozdelený priechodmi vyššími ako **5,5 cm**, umiestnite predmet so sklonom rovnakej výšky ako priechod (napríklad rampu).



- **Prepojenie dvoch izolovaných pracovných zón**

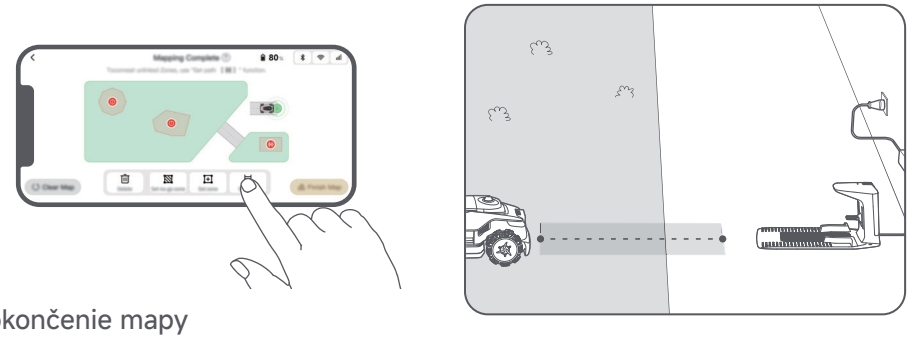
Pre izolované oblasti vytvorte cesty na ich prepojenie, inak k nim robot nebude mať prístup. Klepnite na **Nastaviť trasu** a vytvorte cestu.
Dôležité: Uistite sa, že začiatok a koniec trasy sú v pracovnej oblasti.





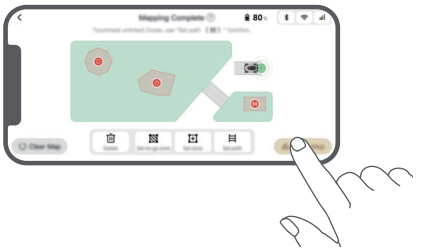
- **Prepojenie pracovnej oblasti a nabíjacej stanice**

Ak vaša nabíjacia stanica nie je v pracovnej oblasti, je potrebné vytvoriť cestu, ktorá ju spojí s pracovnou oblasťou. Klepnite na **Nastaviť trasu** a vytvorte cestu, ktorá robotovi umožní návrat do nabíjacej stanice.
Dôležité: Uistite sa, že jeden koniec je v pracovnej oblasti a druhý koniec je priamo pred nabíjacou stanicou. Je vhodné zarovnať cestu s nabíjacou stanicou.
Dôležité: Pri vytváraní trás na spojenie pracovnej oblasti a nabíjacej stanice nevkladajte robota diaľkovo do nabíjacej stanice. V opačnom prípade môže byť LiDAR zablokovaný, čo môže spôsobiť zlyhanie mapovania.



5.5 Dokončenie mapy

Kliknite na **Dokončiť mapu**, keď sú pracovné oblasti, cesty a zakázané zóny dokončené.

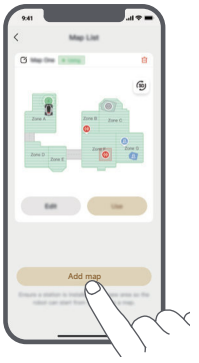


5.6 Pridanie druhej mapy

Ak medzi prednou a zadnou záhradou nie je cesta, môžete vytvoriť druhú mapu. Po dokončení prvej mapy, klepnite na **Pridať mapu** a pokračujte v tvorbe druhej mapy. Prípadne môžete prejsť do > **Úprava máp** a po dokončení mapovania klepnúť na **Pridať mapu**. Po dokončení druhej mapy môžete prepínať medzi mapami cez > **Úprava mapy**.

Poznámka: Po prepnutí mapy sa použijú plány a nastavenia kosenia aktuálnej mapy.

Poznámka: Môžete si zakúpiť ďalšiu nabíjaciu stanicu na inštaláciu do druhej mapy pre väčšie pohodlie. S oddelenou nabíjacou stanicou nainštalovanou v druhej mape stačí robot manuálne presunúť medzi dvoma mapami.

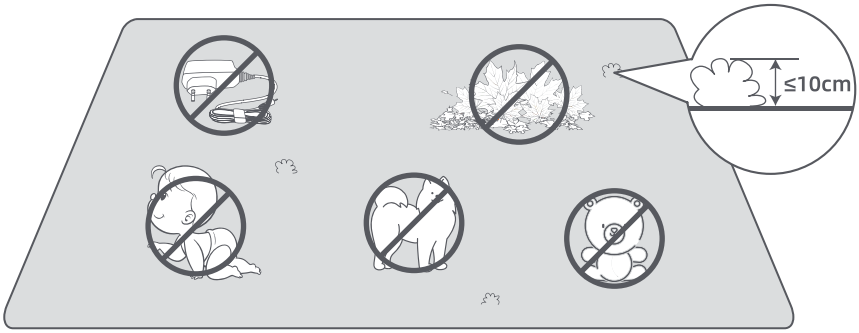


6 Prevádzka

6.1 Prvé spustenie kosenia

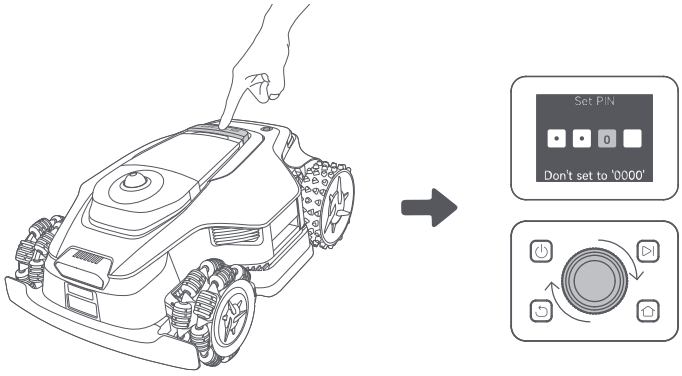
Tipy pred kosením:

- Použite tlačnú kosačku na pokosenie trávy na výšku najviac 10 cm.
- Odstráňte z trávnika prekážky vrátane nečistôt, hromád lístia, hračiek, drôtov a kameňov. Uistite sa, že pri kosení trávnika robotom sa na trávniku nenachádzajú deti ani domáce zvieratá.
- Vyplňte diery v trávniku.
- Vopred nastavte v aplikácii preferencie kosenia (ako je účinnosť kosenia, výška kosenia a smer kosenia).
- Mapovanie záhrady.



a) Spustenie cez ovládací panel

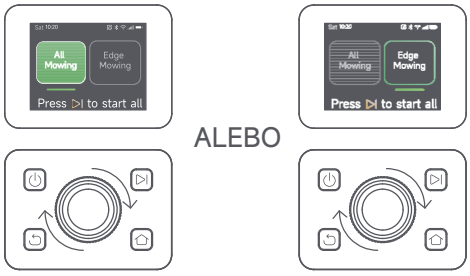
1. Stlačením tlačidla **Stop** zdvihnite horný kryt a zadajte PIN kód.



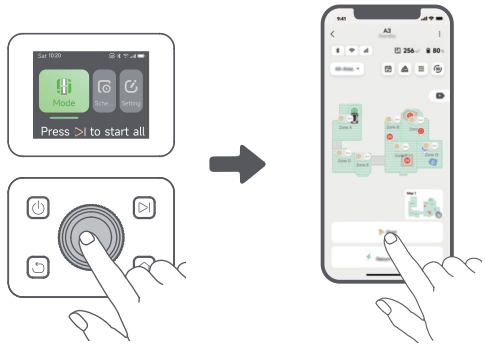
2. Na displeji vyberte "Režimy" a stlačte gombík.



3. Otočte gombíkom na výber režimu kosenia.



4. Stlačte tlačidlo ▷| a do 5 sekúnd **zatvorte horný kryt**. Robot opustí nabíjaciu stanicu a začne kosiť celú plochu. Môžete tiež klepnúť na **Štart** v aplikácii, aby ste začali kosiť.



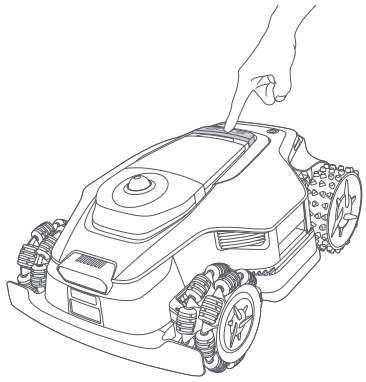
b) Spustenie cez aplikáciu

1. Otvorte aplikáciu.
2. Vyberte režim kosenia a klepnutím na **Štart** spustite kosenie.

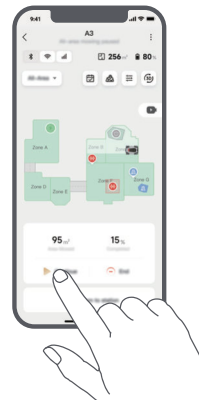
6.2 Pozastaviť

Ak chcete pozastaviť aktuálnu úlohu kosenia, môžete stlačiť tlačidlo **Stop** na robotovi alebo klepnúť na **Pozastaviť** v aplikácii.

Poznámka: Robot sa nedá spustiť priamo cez aplikáciu po stlačení tlačidla **Stop** . Ak chcete pokračovať v prevádzke, zadajte svoj PIN kód na ovládacom paneli.

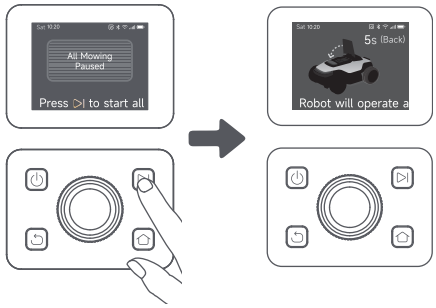


ALEBO

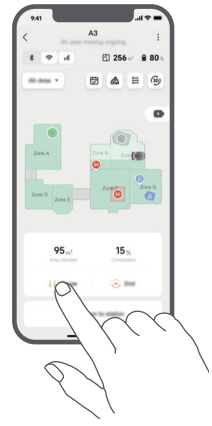


6.3 Pokračovanie

Ak chcete pokračovať v úlohe po pozastavení robota, stlačte tlačidlo ▷| a do 5 sekúnd **zatvorte horný kryt**. Robot pokračuje v predchádzajúcej úlohe kosenia. Prípadne môžete klepnúť na **Pokračovať** v aplikácii, aby ste obnovili úlohu kosenia.

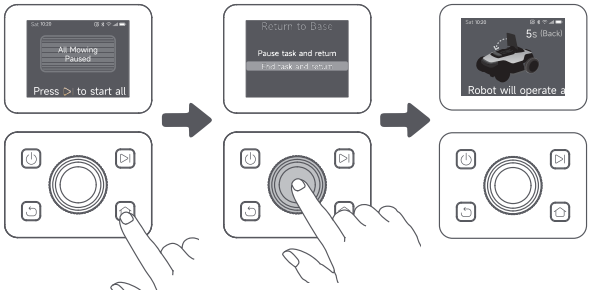


ALEBO

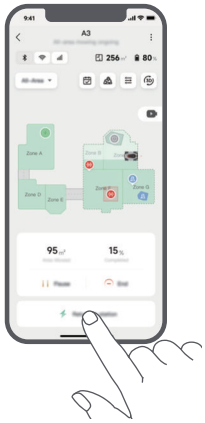


6.4 Návrat na nabíjaciu stanicu

Ak chcete robota vrátiť na nabíjaciu stanicu, stlačte tlačidlo ⌂ na ovládacom paneli. Potvrďte pozastavenie alebo zrušenie aktuálnej úlohy, **potom zatvorte horný kryt** do 5 sekúnd. Robot sa automaticky vráti na nabíjaciu stanicu, aby sa dobila. Prípadne môžete v aplikácii vybrať **Spustiť návrat na stanicu**, aby sa robot vrátil.



ALEBO



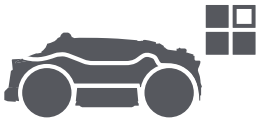
7 Aplikácia Dreamehome

Kde môžete objaviť viac

Aplikácia Dreamehome je viac než len diaľkové ovládanie. V aplikácii môžete vykonávať rôzne úlohy: diaľkové dokončenie nastavení, vyskúšanie rôznych režimov kosenia, voľnú úpravu mapy a úpravu plánu kosenia.

7.1 Režimy kosenia

Robot ponúka rôzne režimy kosenia. Môžete prepínať medzi režimami prostredníctvom aplikácie, vrátane režimu Kosenie celej plochy, Kosenie zón, Kosenie okrajov, Kosenie miest a Manuálneho režimu.



7.2 Tvary kosenia

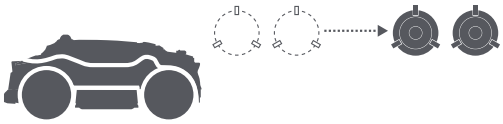
Prispôsobte si svoj trávnik pridaním tvarov cez ⌂ > **Úprava mapy** > **Tvary** v aplikácii. Definované tvary budú vylúčené z kosenia vo všetkých režimoch kosenia. Môžete upraviť ich polohu, veľkosť alebo ich odstrániť **v časti Tvary**.



7.3 EdgeMaster™ 2.0 rezný systém

S technológiou EdgeMaster™ 2.0 sa môžu kotúče vysunúť smerom von počas kosenia okraja vášho trávnika, čím sa zabezpečí vzdialenosť kotúča od okraja menšia ako 3 cm pre dôkladné a presné orezávanie okrajov.

Táto funkcia maximalizuje pokrytie kosenia a zvyšuje krásu vášho trávnika. Prejdite do časti ⚙ > **Nastavenia kosenia okrajov** > **EdgeMaster™** v aplikácii.



7.4 Plán

Po dokončení prvého mapovania robot automaticky vytvorí dva týždenné plány kosenia podľa veľkosti trávnika, ktorými sú **"Jarný/Letný plán"** a **"Jesenný/Zimný plán"**. V aplikácii môžete klepnúť na a vykonať podrobné nastavenia plánu. Vďaka funkcii plánovania môžete každodennú prácu s kosením úplne prenechať robotu. Robot vyžaduje len pravidelnú údržbu.

Poznámka: Ak sa obávate, že robot môže rušiť vás alebo vašich susedov pri autonómnej práci v určitých hodinách, môžete prejsť do **Nastavenia**> **Nerušiť** a nastaviť **Nerušiť** čas v aplikácii.



7.5 Detská blokáda

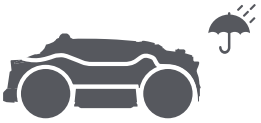
Ak sa obávate, že robot môžu ovládať deti, prejdite do **Nastavenia** a aktivujte funkciu **Detský zámok v aplikácii**. Keď je táto funkcia aktivovaná, robot sa zamkne, ak nie je vykonaná žiadna operácia počas 5 minút pri otvorenom kryte.



7.6 Ochrana pred dažďom

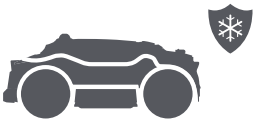
Ak sa obávate, že nepriaznivé poveternostné podmienky by mohli ovplyvniť kosenie, môžete povoliť funkciu **Ochrana pred dažďom** v **Nastaveniach** na ovládacom paneli alebo v aplikácii. Keď je táto funkcia aktivovaná, robot automaticky preruší kosenie a vráti sa na nabíjaciu stanicu, keď začne pršať. Čas ochrany pred dažďom môžete nastaviť v aplikácii.

Poznámka: Kosenie mokrej trávy môže poškodiť váš trávnik. Odporúča sa predĺžiť dobu ochrany, aby tráva stihla vyschnúť pred ďalším kosením.



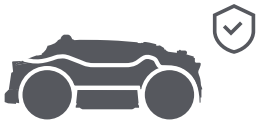
7.7 Ochrana pred mrazom

Ak teplota klesne pod **6° C**, kosenie môže trvalne poškodiť trávnik. Ako bezpečnostné opatrenie sa batéria nenabije. Aby ste tomu zabránili, môžete aktivovať funkciu **Ochrana pred mrazom** v **Nastaveniach**, buď cez ovládací panel alebo aplikáciu. Toto automaticky pozastaví kosenie a pošle robota späť do nabíjacej stanice, keď teplota klesne pod **6° C**. Robot obnoví kosenie, keď teplota stúpne nad **11° C**.



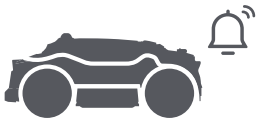
7.8 Bezpečnostné funkcie

Robot je vybavený viacerými protikrádežovými funkciami, ktoré sú poháňané vstavaným GPS pre zvýšenú bezpečnosť. Okrem toho dokáže predná kamera detekovať prítomnosť človeka, čím sa robot stáva účinným strážcom záhrady.



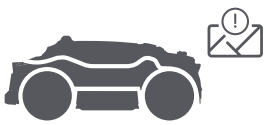
7.8.1 Výstraha zdvihnutia

Pri zapnutej tejto funkcii sa okamžite spustí alarm pri zdvihnutí robota a robot sa zamkne. Ak chcete pokračovať v prevádzke, najprv zadajte PIN kód na robote.



7.8.2 Výstraha pri opustení mapy

Pri zapnutej tejto funkcii sa robot zamkne a okamžite spustí alarm, ak sa vzdiali od mapy.



7.8.3 Poloha v reálnom čase

S touto funkciou aktivovanou môžete zobraziť aktuálnu polohu robota v aplikácii Google Maps.



7.8.4 Upozornenie na detekciu prítomnosti osoby

Keď je táto funkcia povolená, robot vás upozorní pri detekcii prítomnosti osôb.



7.8.5 Video v reálnom čase

Klepnite na a zobrazíte si živý prenos z prednej kamery robota, čo vám umožní monitorovať vašu záhradu kedykoľvek a kdekoľvek.



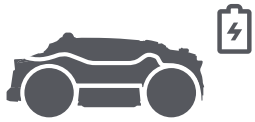
7.8.6 Patrol

Keď je robot v pohotovostnom režime, môžete ho prostredníctvom aplikácie poslať na kontrolu konkrétnych hraníc alebo miest vo vašej záhrade. Pre prístup k tejto funkcii prejdite na > **Patrol**.



7.9 Vlastné obdobie nabíjania

Ak chcete prispôsobiť obdobie nabíjania robota na konkrétne hodiny, môžete povoliť funkciu **Vlastné obdobie nabíjania** cez **Nastavenia > Nabíjanie** v aplikácii. Po aktivácii sa robot pri nízkej úrovni batérie nabije na 20 %, pokiaľ nie sú naplánované žacie úlohy. Úplne nabitie sa uskutoční iba počas určeného obdobia nabíjania. Môžete tiež prispôsobiť **Úroveň nabitia pre automatické dobíjanie** a **Úroveň nabitia pre obnovenie úloh** a nastaviť tak úrovne nabitia batérie, pri ktorých sa robot automaticky vráti do nabíjacej stanice alebo obnoví nedokončené úlohy kosenia.



Poznámka: Vývojový tím Dreame bude nepretržite vykonávať **OTA (bezdrôtové)** aktualizácie a údržbu firmvéru a aplikácie. Skontrolujte upozornenia na aktualizácie alebo aktivujte funkciu **Automatická aktualizácia**, aby ste mali aktuálny firmware a aplikáciu a mohli využívať viac funkcií.

8 Údržba

Pre lepší výkon a dlhšiu životnosť robota pravidelne čistite a vymieňajte opotrebované časti podľa nasledujúcej frekvencie:

Časť	Frekvencia výmeny
Čepele	Každých 6–8 týždňov alebo skôr

Poznámka: Zostávajúci čas pre čepele a čistiacu kefku môžete skontrolovať prechodom do časti **Nastavenia > Spotrebný materiál a údržba** v aplikácii. Po výmene akéhokoľvek spotrebného materiálu podľa výzvy prejdite na stránku s podrobnosťami o danom spotrebnom materiáli a klepnite na **Vymenil som ho** a resetujte časovač. Poznámka: Ak máte v záhrade určené miesta na bežné čistenie a servis robota, môžete nastaviť Servisné miesta na mape prechodom do časti **Nastavenia > Prejsť na servisné miesto > Upraviť miesto**. Po nastavení servisných miest stačí klepnúť na Prejsť a nasmerovať robota na určené miesto pre jednoduchý servis.

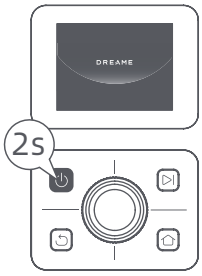
8.1 Čistenie

Pravidelne čistite vášho robota, aby sa zabránilo hromadeniu posekanej trávy a nečistôt, ktoré by mohli upchať žací kotúč a hnacie kolieska, čo by mohlo ovplyvniť jeho výkon pri kosení, dokovaní a pohybe. Odporúčame použiť čistiacu súpravu, ktorá je dostupná v miestnych obchodoch alebo online.

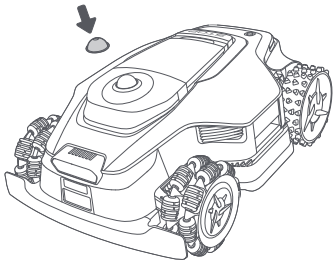
⚠ **Varovanie:** Pred čistením vypnite robota a odpojte nabíjaciu stanicu.
Pozor: Pred otočením robota hore nohami sa uistite, že je na LiDAR nasadený ochranný kryt LiDAR, aby nedošlo k poškodeniu LiDAR.

• **Kryt, podvozok a žací kotúč:**

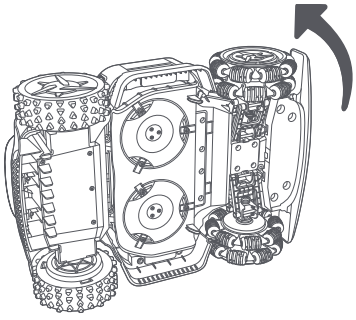
1. Vypnite robota.



2. Zakryte LiDAR ochranným krytom.

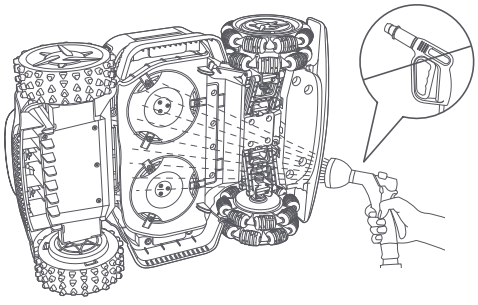


3. Položte robota na bok.

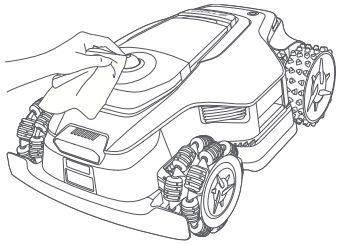


4. Očistite kryt, žací kotúč a podvozok hadicou.

⚠ **Varovanie:** Pri čistení podvozka sa nedotýkajte čepelí. Pri čistení používajte rukavice.
Pozor: Nepoužívajte vysokotlaký čistič na čistenie. Nepoužívajte čistiace prostriedky na čistenie.

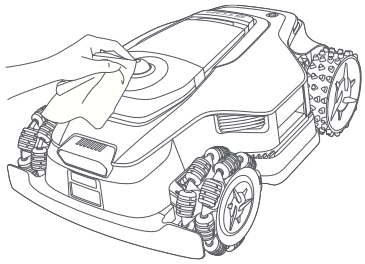


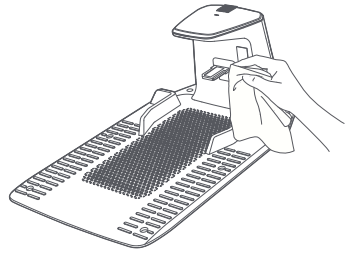
5. Na čistenie senzora LiDAR použite bezprašnú handriku.



- **Nabíjacie kontakty a predná kamera:**

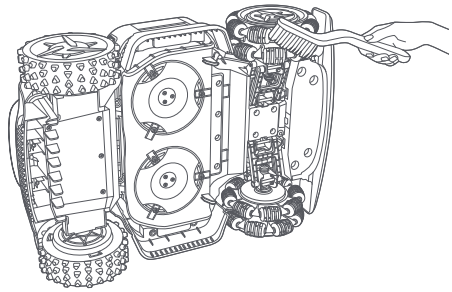
Použite čistú handriku na utretie nabíjacích kontaktov na robote a nabíjacej stanici, takisto vyčistite prednú kameru. Po čistení udržujte nabíjacie kontakty a prednú kameru v suchu.





- **Hnacie kolesá:**

Použite kefu na odstránenie bahna z kolies, aby ste zabezpečili dobrú prieraznosť.



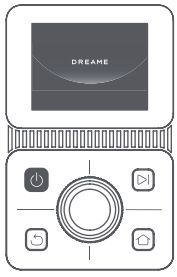
8.2 Výmena komponentov

- **Výmena čepelí**

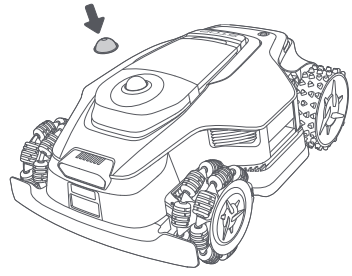
Na zachovanie ostria čepelí pravidelne vymeňte čepele. Čepele sa odporúča vymieňať každých **6–8 týždňov** alebo skôr. Používajte výhradne originálne čepele Dreame (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Varovanie:** Vypnite robota. Pred výmenou čepelí si nasaďte ochranné rukavice.
Poznámka: Všetky tri čepele vymeňte súčasne, aby ste zabezpečili vyvážený systém rezania.

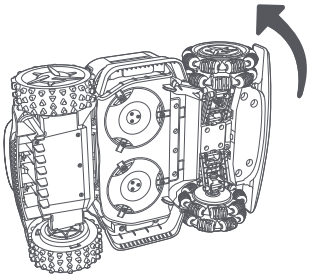
1. Vypnite robota.



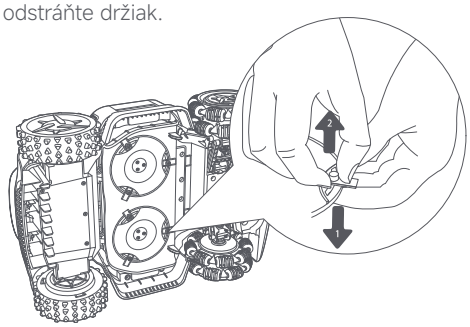
2. Zakryte LiDAR ochranným krytom.



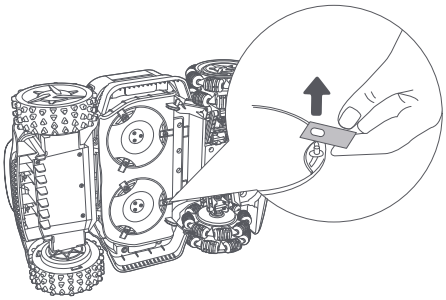
3. Položte robota na mäkký povrch a otočte ho hore nohami.



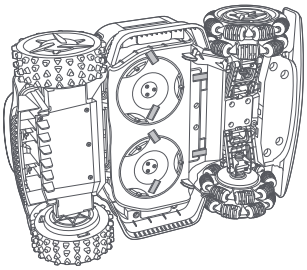
4. Stlačením tlačidla pod žacím kotúčom odstráňte držiak.



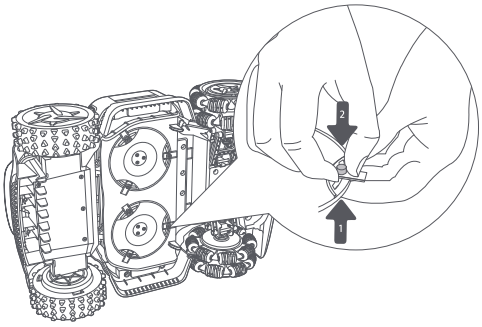
5. Odstráňte čepeľ zarovnaním otvoru čepele s hriadeľom.



6. Odstráňte 3 čepele a držiaky.



7. Stlačte tlačidlo pod žacím kotúčom a zarovnajte otvor držiaka s hriadeľom, čím upevníte držiaky a čepele.



8. Uistite sa, že čepele sa môžu voľne otáčať.

9 Batéria

Pri dlhodobom skladovaní nabíjajte robota každých **6 mesiacov**, aby ste ochránili batériu. Poškodenie batérie spôsobené prehlbovaním výboja nie je zahrnuté v obmedzenej záruke. Nabíjajte batériu pri teplote okolia **nepresahujúcej 45 °C** ani **neklesajúcej pod 6 °C**. Teplota pri dlhodobom skladovaní batérie by mala byť **medzi −10 a 35 °C**. Na minimalizáciu poškodenia sa odporúča skladovať batériu pri teplote **medzi 0 a 25 °C**.
Poznámka: Životnosť batérie robota závisí od frekvencie používania a počtu prevádzkových hodín. Ak je batéria poškodená alebo sa nedá nabíjať, nevyhadzujte starú alebo chybnú batériu ľubovoľne. Prosím, dodržujte miestne predpisy o recyklácii.

Režim nabíjania s nízkym príkonom:
Keď sa aktivuje režim nabíjania s nízkym príkonom, funkcie nesúvisiace s nabíjaním budú deaktivované (displej a sieťové pripojenie budú vypnuté).

- Ak chcete aktivovať režim nabíjania s nízkym príkonom, stlačte a podržte tlačidlo ▷| a súčasne stlačte tlačidlo ⌂ a rýchlo stlačte tlačidlo ↺ 5-krát v rýchlom slede. Budete počuť hlasový pokyn: Režim nabíjania s nízkym príkonom je zapnutý.
- Ak chcete deaktivovať režim nabíjania s nízkou spotrebou, reštartujte robota alebo rýchlo stlačte tlačidlo⏻ 5-krát.

10 Zimné uskladnenie

- **Robot**

1. Pred použitím robota úplne nabite batériu.
2. Pred používaním robota v zime ho dôkladne vyčistite.
3. Nasaďte ochranný kryt LiDAR.
4. Robot skladujte vnútri na suchom mieste pri teplote **nad 0 °C.**

- **Nabíjacia stanica**

Odpojte nabíjaciu stanicu a uskladnite ju na suchom a chladnom mieste, mimo priameho slnečného žiarenia.
Poznámka: Po zimnom uskladnení znova nainštalujte nabíjaciu stanicu a umiestnite robota do nej na nabitie. Ak nabíjaciu stanicu preinštalujete na iné miesto, robot automaticky aktualizuje jeho polohu hneď po nabití a opustení stanice. Ak sa v dôsledku výrazných zmien v záhrade vyskytnú chyby v určovaní polohy, odporúča sa opätovné mapovanie oblasti.

11 Preprava

Pri dlhšej preprave zabezpečte, aby bol robot vypnutý. Odporúča sa používať pôvodné balenie. Nasaďte ochranný kryt LiDAR.
⚠ **Varovanie:** Pred použitím robota ho vypnite.
⚠ **Varovanie:** Zdvíhajte robota za zadnú rukoväť, pričom žací kotúč držte ďalej od tela.

12 Riešenie problémov

Problém	Príčina	Riešenie
Robot nie je pripojený k aplikácii.	1. Robot nie je v dosahu signálu Wi-Fi alebo dosahu Bluetooth. 2. Robot je vypnutý alebo sa reštartuje.	1. Skontrolujte, či robot dokončil proces zapnutia. 2. Skontrolujte, či router funguje správne. 3. Priblížte sa k robotu, aby sa nadviazalo Bluetooth pripojenie.
Robot zdvihnutý.	Koleso sa nedotýka zeme.	1. Umiestnite robota späť na rovný povrch. 2. Zadajte PIN kód na robote a potvrďte. 3. Robot nedokáže prekonať prekážky vyššie ako 5,5 cm. Udržujte povrch v oblasti jeho činnosti rovný.
Robot naklonený.	Robot sa nakloní viac ako 37°.	1. Umiestnite robota späť na rovný povrch. 2. Zadajte PIN kód na robote a potvrďte. 3. Robot nedokáže zdolávať svahy s väčším sklonom ako 80% (38°).
Robot uviaznutý.	Robot je uväznený a nedokáže sa dostať von.	1. Odstráňte okolité prekážky a skúste to znova. 2. Manuálne presuňte robota na rovné a otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. Ak sa problém naďalej vyskytuje, skúste to znova, keď bude robot v nabíjacej stanici. 3. Skontrolujte, či sú na zemi diery. Pred vyplnením dier pred kosením zabráňte uväznieniu robota. 4. Skontrolujte, či je okolitá tráva vyššia ako 10 cm. Môžete upraviť výšku detekcie prekážok alebo vopred pokosiť trávu pomocou bubnového kosačky, aby ste zabránili uviaznutiu robota. 5. Ak sa robot často zasekne na tomto mieste, môžete ho nastaviť ako zakázanú zónu.
Chyba ľavého a pravého predného kolesa, ľavého a pravého zadného kolesa.	Koleso sa nemôže otáčať alebo motor kolesa má problém.	1. Vyčistite zadné kolieska a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Žací kotúč sa neotáča.	Žací kotúč sa nemôže normálne otáčať alebo je problém s rezným motorom.	1. Vyčistite žací kotúč a skúste to znova. 2. Skontrolujte, či je okolitá tráva vyššia ako 10 cm. Pred použitím môžete trávu pokosiť pomocou ručnej kosačky, aby ste zabránili zablokovaniu nožového kotúča vysokou trávou. 3. Skontrolujte, či sa pod žacím kotúčom nenachádza voda. Ak je tam voda, presuňte robota na suché miesto a skúste to znova. 4. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 5. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Žací kotúč sa neposúva nahor ani nadol.	Žací kotúč sa neposúva nahor ani nadol.	1. Vyčistite žací kotúč a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.

Problém	Príčina	Riešenie
Žací kotúč sa nemôže pohybovať do strany.	Žací kotúč sa nemôže pohybovať do strany.	1. Vyčistite rezný systém a odstráňte všetky nečistoty alebo cudzie predmety. 2. Ak sa táto chyba naďalej vyskytuje, môžete najprv vypnúť funkciu EdgeMaster™. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Chyba nárazníka.	Čelný nárazový senzor je neustále aktivovaný.	1. Skontrolujte, či je robot niekde uväznený. 2. Jemne poklepte na nárazník a uistite sa, že sa vráti späť. 3. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Chyba nabíjania.	Robot sa pripojí na nabíjaciu stanicu, ale nabíjací prúd alebo napätie majú problém.	1. Skontrolujte, či je nabíjacia stanica správne pripojená k zdroju energie. 2. Skontrolujte, či sú nabíjacie kontakty na robote a nabíjacej stanici čisté. 3. Po dokončení kontroly skúste robot znova pripojiť k nabíjacej stanici. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Teplota batérie je príliš vysoká.	Teplota batérie je ≥ 60 °C.	1. Používajte robota v prostredí s teplotou nižšou ako 40 °C. Môžete počkať, kým sa teplota batérie automaticky zníži. 2. Môžete vypnúť robota a po chvíli ho reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Teplota batérie je vysoká.	Teplota batérie je ≥ 45 °C.	1. Nabíjanie môže zlyhať, ak teplota batérie presiahne 45°C. 2. Používajte robota v prostredí s teplotou nižšou ako 40 °C.
Teplota batérie je nízka.	Teplota batérie je ≤ 6 °C.	1. Nabíjanie môže zlyhať, ak je teplota batérie nižšia ako 6°C. 2. Používajte robota pri teplote okolia nad 6°C.
LiDAR je zablokovaný.	LiDAR je zablokovaný (napríklad ochranný kryt LiDAR nie je odstránený).	1. Odstráňte ochranný kryt LiDAR a skúste to znova. 2. Ak je LiDAR na hornej časti robota veľmi znečistený, očistite ho utierkou nepúšťajúcou vlákna a skúste to znova.
Porucha LiDAR.	LiDAR je veľmi znečistený alebo dôjde k chybe senzora.	1. Skontrolujte, či je LiDAR znečistený. V prípade potreby ho vyčistite a skúste to znova. 2. Ak sa táto chyba vyskytuje opakovane, skúste robota reštartovať. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
LiDAR je znečistený.	LiDAR je znečistený.	Prečistite senzor LiDAR na vrchu robota čistou handrou. Po čistení udržujte LiDAR v suchu.

Problém	Príčina	Riešenie
Teplota LiDAR je vysoká.	Teplota LiDAR je ⩾ 80 °C.	1. Robot sa automaticky pokúsi vrátiť na nabíjaciu stanicu na ochladenie. 2. Zabezpečte, aby robot pracoval pri teplote okolia nižšej ako 40 °C. 3. Umiestnite robota na tienisté, chladné a dobre vetrané miesto. Alarm sa vypne, keď teplota klesne do normálneho rozsahu. 4. Robot automaticky obnoví činnosť po ukončení alarmu. 5. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Teplota LiDAR je príliš vysoká.	Teplota LiDAR je ⩾ 90 °C.	1. LIDAR je vypnutý z dôvodu vysokých teplôt. 2. Zabezpečte, aby robot pracoval pri teplote okolia nižšej ako 40 °C. 3. Umiestnite robota na tienisté, chladné a dobre vetrané miesto. Alarm sa vypne, keď teplota klesne do normálneho rozsahu. 4. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Robot sa stratil.	Poloha bola stratená.	1. Skontrolujte, či je LiDAR v hornej časti robota znečistený. Nečistoty ovplyvnia polohovanie. 2. Manuálne presuňte robota na otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. 3. Ak sa poloha neobnoví, diaľkovo ovládajte robota cez aplikáciu späť na nabíjaciu stanicu a potom spustite úlohu kosenia.
Chyba senzora.	Chyba senzora.	1. Reštartujte robota a skúste to znova. 2. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Robot sa nachádza v zakázanej zóne.	Robot sa nachádza v zakázanej zóne.	1. Manuálne presuňte robota z oblasti zákazu vstupu a skúste to znova. 2. Vzdialene ovládajte robota cez aplikáciu, aby ste ho presunuli mimo zakázanej zóny, a potom skúste to znova.
Robot sa nachádza mimo mapy.	Robot sa nachádza mimo mapy.	1. Ručne presuňte robota v rámci mapy a skúste to znova. 2. Vzdialene ovládajte robota späť do mapy prostredníctvom aplikácie a potom skúste to znova.
Aktívuje sa núdzové zastavenie.	Na robote je stlačené tlačidlo Stop.	Zadajte PIN kód na robote a potvrďte.
Nízka úroveň batérie. Robot sa čoskoro vypne.	Úroveň batérie je ⩽ 10 %.	Zaparkujte robota v nabíjacej stanici na nabitie.
Robot je mimo mapy. Riziko krádeže.	Robot je mimo mapy.	1. Zadajte PIN kód na robote a potvrďte. 2. Výstrahu pri opustení mapy môžete deaktivovať v nastaveniach aplikácie.

Problém	Príčina	Riešenie
Nepodarilo sa vrátiť na nabíjaciu stanicu.	Robot sa nemôže nájsť nabíjaciu stanicu pri návrate k nabíjaniu.	1. Skontrolujte, či nie sú v ceste robota prekážky. Odstráňte prekážky a skúste to znova. 2. Vzdialene ovládate robota, aby sa vrátil na nabíjaciu stanicu prostredníctvom aplikácie.
Nepodarilo sa pripojiť k nabíjacej stanici.	Robot nájde nabíjaciu stanicu, ale nedokáže sa pripojiť.	1. Skontrolujte, či sú reflexné fólie na stanici znečistené alebo zablokované. 2. Skontrolujte, či sa pred stanicou nenachádzajú prekážky. 3. Skontrolujte, či bola stanica presunutá. 4. Skontrolujte, či je základňa pokrytá hustým bahnom. 5. Skontrolujte, či je stanica v sklone. 6. Skontrolujte, či je základňa napájaná. 7. Pomôžte robotu zakotviť v nabíjacej stanici pomocou diaľkového ovládania alebo manuálne.
Polohovanie zlyhalo.	Robotovi sa nepodarí určiť polohu pri pokuse o spustenie úlohy kosenia.	1. LiDAR môže byť zablokovaný. Manuálne presuňte robota na rovné a otvorené miesto v rámci mapy a skúste úlohu spustiť znova. 2. Ak sa táto chyba opakuje, skúste to znova po pripojení robota k nabíjacej stanici.
Nedostatočný priestor na otáčanie pred stanicou.	Nedostatočný priestor na otáčanie pred stanicou.	1. Ak je stanica umiestnená na okraji mapy alebo v jej vnútri, zabezpečte, aby medzi prednou časťou základne stanice a hranicou mapy bol voľný priestor aspoň 1 m; inak robot nemusí byť schopný vykonať otáčanie. 2. Presuňte stanicu alebo upravte mapu v režime úpravy máp.
Prekážka na ceste.	Prekážka na ceste.	1. Skontrolujte, či je v ceste nastavená zóna no-go. 2. Skontrolujte, či nie sú v ceste robota prekážky. 3. Ak robot stále nedokáže prejsť, vymažte cestu v úprave mapy a nastavte novú.
Predná kamera je znečistená.	Predná kamera je znečistená.	Prečistite prednú kameru čistou handričkou.
Vyskytol sa problém s prednou kamerou.	Vyskytol sa problém s prednou kamerou.	1. Prečistite prednú kameru čistou handričkou. 2. Skúste reštartovať robota. 3. Ak problém pretrváva, kontaktujte prosím popredajný servis.
Predná kamera je zablokovaná.	Predná kamera je zablokovaná.	Prečistite prednú kameru čistou handričkou.
Počas automatického mapovania sa vyskytla chyba detekcie hraníc.	Počas automatického mapovania sa vyskytla chyba detekcie hraníc.	1. Zabezpečte, aby boli svetelné podmienky vhodné, ani príliš jasné, ani príliš tmavé. 2. Potvrďte, že počasie je jasné, vyhýbajte sa hmle alebo dažďu. 3. Uistite sa, že predná kamera je čistá a neprekáža jej nič. 4. Uistite sa, že povrch je rovný, pretože nerovnosti môžu ovplyvniť detekciu. 5. Ak detekcia hraníc naďalej zlyháva, prepnite sa na diaľkové ovládanie na mapovanie.
Abnormálne vibrácie.	Abnormálne vibrácie.	1. Skontrolujte celistvosť žacieho kotúča, aby ste zistili, či nie je poškodený. Ak sa zistí poškodenie, vymeňte kotúč. 2. Ak je kotúč neporušený, kontaktujte prosím popredajný servis.

13 Technické údaje

		A3 2500	A3 3500
Základné informácie	Názov produktu	Dreame Roboticmower A3 AWD Pro	
	Značka	Dreame	
	Model	MXXA8300	MXXA9300
	Rozmery	740 × 532 × 325 mm	
	Hmotnosť (vrátane batérie)	23,9 kg	
Kosenie	Odporúčaná pracovná kapacita	2500 m^2	3500 m^2
	Účinnosť kosenia (štandard EGMF)	Štandard: 2500 m^2/24 h Účinný: 3500 m^2/24 h Rýchly: 5000 m^2/24 h	
	Výška kosenia	3 – 10 cm (v krokoch po 5 mm)	
	Šírka kosenia	40 cm	
	Čas nabíjania [2]	55 min	85 min
Hlučnosť	Hladina akustického výkonu LWA	65 dB(A)	
	Neistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)	
	Hladina akustického tlaku LpA	54 dB(A)	
	Neistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)	
Pracovné podmienky	Prevádzková teplota	0 ~ 50 °C Odporúčané: 10 ~ 35 °C	
	Teplota dlhodobého skladovania	-10 ~ 35 °C Odporúčané: 0 ~ 25 °C	
	IP triedenie	Robot: IPX6 Nabíjacia stanica: IPX4 Napájanie: IP67	
	Maximálny sklon pre oblasť kosenia	80%	
Pripojiteľnosť	Rozsah frekvencií Bluetooth	2,4 GHz ~ 2,4835 GHz	
	Max. RF výkon	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802,11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5M)	
	Link služba [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A3 2500	A3 3500
Pohonný motor	Rýchlosť jazdy pri diaľkovom ovládaní	0,45 m/s – 0,8 m/s	
	Rýchlosť jazdy pri kosení	Štandard: 0,35 m/s Účinný: 0,6 m/s Rýchly: 0,8 m/s	
	Typ motora	Nábojový motor	
Rezný motor	Rýchlosť	2800/min	
Batéria (robot)	Model batérie	MBPA20	MBPA30
	Typ batérie	Lítium-iónová batéria	
	Menovitá kapacita	5000 mAh	7500 mAh
	Menovité napätie	Max 36 V	
Napájanie	Model nabíjačky	MPAA30	
	Vstupné napätie	100 ~ 240 V AC	
	Výstupné napätie	42 V	
	Výstupný prúd	5 A	
Nabíjacia stanica	Model nabíjacej stanice	MCA20	
	Vstupné napätie	42 V	
	Výstupné napätie	42 V	
	Vstupný prúd	5 A	
	Výstupný prúd	5 A	

Normy	Pás	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maximálny výstupný výkon RF	GNSS	Frekvenčné pásmo
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] Čas nabíjania platí, keď sa robot automaticky vráti na nabíjaciu stanicu pri nízkej úrovni batérie.
[3] Krajiny/regióny, na ktoré sa vzťahuje: Albánsko, Andorra, Rakúsko, Belgicko, Bosna a Hercegovina, Bulharsko, Chorvátsko, Cyprus, Česko, Dánsko, Estónsko, Fínsko, Francúzsko, Nemecko, Grécko, Guernsey, Maďarsko, Island, Írsko, Taliansko, Kosovo, Lotyšsko, Lichtenštajnsko, Litva, Luxembursko, Macedónsko, Malta, Moldavsko, Monako, Čierna Hora, Holandsko, Nórsko, Poľsko, Portugalsko, Rumunsko, Srbsko, Slovensko, Slovinsko, Španielsko, Švédsko, Švajčiarsko, Spojené kráľovstvo, Ukrajina.

Poznámka: Špecifikácie sa môžu meniť, keďže naše produkty neustále vylepšujeme. Pre najnovšie informácie navštívte našu webovú stránku na adrese https://global.dreametech.com.

DREAME

EÚ VYHLÁSENIE O ZHODE

Toto EÚ vyhlásenie o zhode sa vydáva na výhradnú zodpovednosť výrobcu.

LEADCREATE GLOBAL TRADING (SINGAPORE) PTE. LTD.
11 ULICA BEACH, #03-01, BUDOVA CRASCO, SINGAPUR 189675

V mene spoločnosti Dreame vyhlasuje, že produkt
Popis **Robotická kosačka na trávu (vrátane napájacieho zdroja a batérie)**
Typ **Model: MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301**
Model batérie: MBPA20/MBPA30/MBPA40
Model napájacieho zdroja: MPAA30
Funkcia **Kosenie trávy / Napájanie zariadenia / Nabíjanie zariadenia**

Je v súlade s nasledujúcimi smernicami
2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Použité normy
EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2:2019+A15:2021, EN 50636-2-107:2015+A1+A2:2020+A3: 2021, EN 60335-2-29:2004+A2+A11:2018, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017+A11:2020, EN 55014-2:2015, EN IEC 61000-3-2:2019, EN 6 1000-3-3:2013+A1:2019, EN ISO 3744:2005, EN300 328V2.2.2, EN 301 489-1V2.2.3, EN 301 489-17 V3.2.4, EN IEC 62311:2020, EN 61558-1:2005+A1:2009, EN 61558-2-16:2 009+A1:2013, EN 55011:2016+A11:2020, EN 303 447 V1.1.1, EN 55032:2015+A11:2020, EN 55035:2017+A11:2020 EN 18031-1:2024, EN 18031-2:2024, IEC 62133-2:2017+A1: 2021 63000:2018

Použité nariadenia
Nariadenie o batériách (EÚ) 2023/1542

Autorizovaný zástupca výrobcu v EÚ
Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicalaan 29, 2132JG Hoofddorp
+31207932050 Príd. 800
compliance.eu@dreame.tech

Miesto vydania: Suzhou

Dátum vydania: 5. 5. 2025

Podpis vydavateľa: Bin. Wang

Meno vydavateľa: Bin Wang

Funkcia vydavateľa: Riaditeľ kvality

CE

11 ULICA BEACH, #03-01, BUDOVA CRASCO, SINGAPUR 189675

Az eredeti kezelési útmutató fordítása

Tartalomjegyzék

1 Biztonsági utasítások P84
2 Termékinformációk P88
3 Telepítés P90
4 Előkészítés az első használatra P93
5 Térképezze fel kertjét P98
6 Működtetés P104
7 Dreamehome alkalmazás P107
8 Karbantartás P110
9 Akkumulátor P114
10 Téli tárolás..... P114
11 Szállítás P114
12 Hibakeresés P115
13 Műszaki adatok P119

A gyártó hivatalos képviselője az EU-ban:

Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicalaan 29, 2132JG Hoofddorp
+31 20 793 2050 Ext. 800
compliance.eu@dreame.tech

1 Biztonsági utasítások

1.1 Általános biztonsági utasítások

• Rossz időjárási körülmények között, különösen villámlás veszélye esetén kerülje a gép és tartozékainak használatát.
• A termék használata előtt figyelmesen olvassa el Felhasználói kézikönyvet és értse meg a benne foglaltakat.
• Csak a Dreame által a termékhez ajánlott berendezéseket használja. Bármely más használat helytelen.
• Ne engedje, hogy gyermekek a gép közelében tartózkodjanak vagy azzal játszanak, amikor a gép működik.
• Ne használja a terméket olyan helyeken, ahol az emberek nem tudnak a jelenlétéről.
• Ha a terméket manuálisan működteti a Dreamehome alkalmazással, ne fusson. Mindig gyalogoljon, vigyázzon a lépéseire a lejtős területeken, és mindig őrizze meg az egyensúlyát.
• Kerülje a termék használatát, ha emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak a munkaterületen.
• Ha a terméket nyilvános területeken működteti, helyezzen el figyelmeztető táblákat a munkaterület körül a következő szöveggel: „Figyelmeztetés! Automata fűnyíró! Ne menjen a gép közelébe! Figyeljen a gyermekekre!"
• A termék működtetése közben viseljen strapabíró cipőt és hosszú nadrágot.
• A termék károsodásának, valamint a járművekkel és személyekkel kapcsolatos baleseteknek az elkerülése érdekében ne alakítson ki munkaterületeket vagy szállítási útvonalakat közterületeken.
• Ne érintse meg a mozgó veszélyes alkatrészeket, például a penge tárcsát, mielőtt azok teljesen leálltak.
• Sérülés vagy baleset esetén kérjen orvosi segítséget.
• Kapcsolja KI a terméket, mielőtt megszüntetné az eltömődéseket, karbantartást végezne vagy ellenőrizné a terméket. Ha a termék rendellenesen rezeg, ellenőrizze, hogy nem sérült-e, mielőtt újraindítaná. Ne használja a terméket, ha bármely alkatrésze meghibásodott.
• Ne szerelje fel a fő kábelt olyan területeken, ahol a termék vágást végez. Kövesse a kábel telepítésére vonatkozó utasításokat.
• A termék töltéséhez kizárólag a csomagban található töltőállomást használja. A helytelen használat áramütést, túlmelegedést vagy az akkumulátorból korrozív folyadék szivárgását okozhatja. Elektrolit szivárgás esetén öblítse le vízzel/semlegesítő szerrel, és ha a maró folyadék a szemébe került, forduljon orvoshoz.
• A főkábel csatlakozóaljzathoz történő csatlakoztatásakor használjon 30 mA maximális kioldási áramú áram-védőkapcsolót (RCD).
• Csak a Dreame által ajánlott eredeti akkumulátorokat használja. A termék biztonsága nem garantálható nem eredeti akkumulátorok használata esetén. Ne használjon nem újratölthető akkumulátorokat.
• Tartsa távol a tápegységeket és/vagy hosszabbító kábeleket a munkaterülettől, hogy elkerülje a kábelek sérülését, amely áramütéshez vezethet.
• A dokumentumban szereplő illusztrációk csak tájékoztató jellegűek. Kérjük, tekintse meg a tényleges termékeket.
• Soha ne engedje, hogy gyermekek, fizikai, érzékszervi vagy mentális képességeikben korlátozott személyek, tapasztalat és ismeretek hiányában lévő, vagy a jelen utasításokat nem ismerő személyek használják a gépet. A helyi előírások korlátozhatják a kezelő életkorát.
• Ne csatlakoztassa és ne érintse meg a sérült kábelt, amíg azt le nem választotta a tápellátásról. Ha a kábel a működtetés közben megsérül, húzza ki a csatlakozódugót az aljzatból. A kopott vagy sérült kábel növeli az áramütés kockázatát, ezért azt szervizszemélyzetnek kell kicserélnie.
• Ne nyomja meg erőteljesen vagy gyorsan a terméket, mert ezzel károsíthatja azt.
• Az RF-sugárzás követelményeinek való megfelelés érdekében az eszköz és az emberek között 35 cm távolságot kell tartani.
• FIGYELMEZTETÉS: Az akkumulátor töltéséhez kizárólag a készülékhez mellékelt levehető tápegységet használja.

1.2 A telepítésre vonatkozó biztonsági utasítások

- Ne telepítse a töltőállomást olyan helyre, ahol az emberek megbotolhatnak benne.
- Ne telepítse a töltőállomást olyan helyeken, ahol a víz felgyűlhet.
- Ne telepítse a töltőállomást és tartozékait 60 cm-en belül éghető anyagoktól. A töltőállomás és a tápegység meghibásodása vagy túlmelegedése tűzveszélyt jelenthet.

1.3 A működtetésre vonatkozó biztonsági utasítások

- Tartsa kezeit és lábait távol a forgó pengéktől. Ha a termék be van kapcsolva, ne tegye a kezét vagy lábát a termék közelébe vagy alá.
- Ne emelje fel és ne mozgassa a terméket, amikor be van kapcsolva.
- Használja a parkolás módot, vagy kapcsolja KI a terméket, ha emberek, különösen gyermekek vagy állatok tartózkodnak a munkaterületen.
- Győződjön meg arról, hogy a gyepen nincsenek tárgyak, például kövek, ágak, szerszámok vagy játékok. Ellenkező esetben a pengék megsérülhetnek, ha tárgyakkal érintkeznek.
- Ne tegyen tárgyakat a termékre vagy a töltőállomásra.
- Ne használja a terméket, ha a LEÁLLÍTÓ gomb nem működik.
- Kerülje el a termék és emberekkel vagy állatokkal való ütközését. Ha egy személy vagy állat kerül a termék útjába, azonnal állítsa le azt.
- Ha a terméket nem működteti, mindig kapcsolja KI.
- Ne használja a terméket az öntözőberendezéssel egyidejűleg. Használja az Ütemterv funkciót, hogy a termék és az öntözőberendezés ne egyszerre működjön.
- Kerülje a csatlakozócsatorna elhelyezését olyan helyeken, ahol öntözőrendszer van telepítve.
- Ne működtesse a terméket, ha a munkaterületen áll a víz, például erős esőzés idején vagy ha a területen víz gyűlt össze.

1.4 A karbantartásra vonatkozó biztonsági utasítások

- A karbantartás elvégzése során állítsa kapcsolja KI a terméket.
- Mosás után ügyeljen arra, hogy a terméket normál helyzetben, ne fejjel lefelé helyezze a földre.
- Ne fordítsa meg a terméket a váz tisztításához. Ha a tisztítás céljából megfordítja, ügyeljen arra, hogy utána visszaállítsa a megfelelő irányba. Ez az óvintézkedés szükséges annak érdekében, hogy a víz ne kerüljön a motorba, és ne befolyásolja a normál működtetést.
- A töltőállomás tisztítása vagy karbantartása előtt húzza ki a csatlakozódugót a töltőállomásból, vagy használja a letiltó eszközt.
- Ne használjon nagynyomású mosót vagy oldószereket a termék tisztításához.

1.5 Akkumulátorral kapcsolatos biztonsági tudnivalók

A lítium akkumulátorok felrobbanhatnak vagy tüzet okozhatnak, ha szétszerelik, rövidre zárják, víznek, tűznek vagy magas hőmérsékletnek teszik ki őket. Óvatosan kezelje őket, ne szerelje szét és ne bontsa meg az akkumulátort, és kerülje az elektromos/mechanikai hatásokat. Közvetlen napfénytől védve tárolja azokat.
1. Csak a gyártó által biztosított akkumulátortöltőt és tápegységet használja. A nem megfelelő töltő és tápegység használata áramütést és/vagy túlmelegedést okozhat.
2. NE PRÓBÁLJA MEG JAVÍTANI VAGY MÓDOSÍTANI AZ AKKUMULÁTOROKAT! A javítási kísérletek robbanás vagy áramütés miatt súlyos személyi sérüléseket okozhatnak. Szivárgás esetén a kiszabaduló elektrolitok maró hatásúak és mérgezőek.
3. Ez a készülék olyan akkumulátorokat tartalmaz, amelyeket csak szakképzett személyek cserélhetnek ki.

1.6 Maradványkockázat

A sérülések elkerülése érdekében viseljen védőkesztyűt a pengék cseréje során.

1.7 Szimbólumok és matricák

	**FIGYELMEZTETÉS –** A gép működtetése előtt olvassa el a felhasználói utasítást.
	**FIGYELMEZTETÉS –** A gép működtetése közben tartson biztonságos távolságot a géptől.
	**FIGYELMEZTETÉS –** A gépen történő munkavégzés vagy annak emelése előtt használja a letiltó eszközt.
	**FIGYELMEZTETÉS –** Ne üljön a gépre. Ne érintse meg a forgó pengét.
	**FIGYELMEZTETÉS –** Ezt a terméket nem szabad a szokásos háztartási hulladékkal együtt ártalmatlanítani. Győződjön meg arról, hogy a termék újrahasznosítása a helyi jogszabályi előírásoknak megfelelően történjen.

CE	Ez a termék megfelel a vonatkozó EK irányelveknek.
	III. osztály
	Töltés előtt olvassa el az utasításokat.
⎓	Egyenáram
	II. osztály

RENDELTETÉS SZERŰ HASZNÁLAT

A kerti termék háztartási fűnyírásra szolgál. Gyakori fűnyírásra tervezték, így a gyep egészségesebb és szebb lesz, mint valaha. A gyep méretétől függően a fűnyíró beprogramozható úgy, hogy bármikor és bármilyen gyakorisággal működjön. Ásásra, seprésre vagy hóeltakarításra nem alkalmas.

CE

Ezzel a TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. kijelenti, hogy a Dreame MXXA8300/MXXA9300 típusú rádióberendezés megfelel a 2014/53/EU irányelvnek. Az EU megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetcímen érhető el: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity.

A termék megfelel az Egyesült Királyság PSTI előírásainak, a megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege a következő internetcímen érhető el: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.

A részletes elektronikus kézikönyvért látogasson el az alábbi oldalra: https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Hálózatbiztonsági értesítés

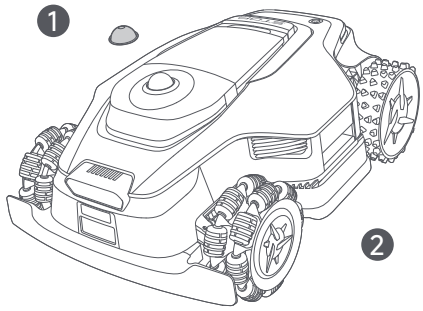
A eszköz hálózati környezetben való biztonságos működtetésének biztosítása érdekében az alábbi információkat adjuk:
Ez az eszköz többféle hálózati kommunikációs funkcióval rendelkezik, beleértve egy Ethernet portot (RJ-45), egy Wi-Fi vezeték nélküli kommunikációs modult és egy USB hibakeresési interfészt. Beindításkor az alábbi hálózati szolgáltatások alapértelmezés szerint engedélyezve vannak:

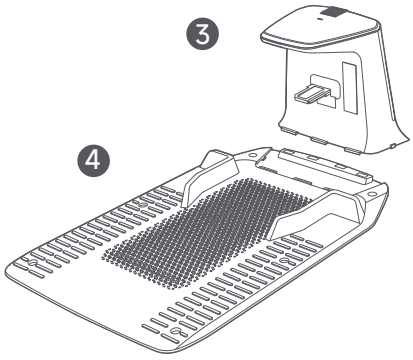
- **Webkonfigurációs szolgáltatás (HTTP/HTTPS):** A 80-as porton (HTTP) és a 443-as porton (HTTPS) figyeli a helyi konfigurációt és az állapotfelügyeletet. Az információszivárgás megelőzése érdekében ajánlott a telepítés után azonnal letiltani a HTTP szolgáltatást, csak a HTTPS-t engedélyezni, és megbízható TLS tanúsítványt telepíteni.
- **Eszközök adatközvetítése (mDNS/SSDP):** Az eszközök automatikus felismeréséhez használatos, az eszközök adatait közvetíti a helyi hálózaton (LAN). Ha nincs rá szükség, ajánlott ezeket a szolgáltatásokat letiltani, hogy csökkentse a leolvasás kockázatát.
- **USB interfész:** Helyi firmware frissítésekhez és naplófájlok lementéséhez használható. A hibakeresés mód engedélyezése esetén a rendszerfájlok hozzáférési jogosultságai nyilvánossá válhatnak. Javasoljuk, hogy a használatot csak az arra jogosult személyzetre korlátozza, és az eszköz karbantartása alatt ne engedélyezze ezt a felületet.

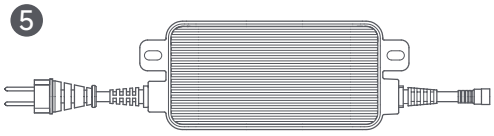
A részletes konfigurációs eljárásokat lásd az *Előkészítés az első használatra* című fejezetben.

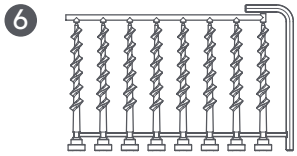
2 Termékinformációk

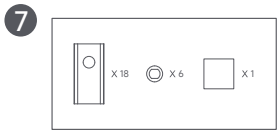
2.1 A doboz tartalma















1 LiDAR védőburkolat

2 Robotfűnyíró

3 Töltőtorony
(10 m-es hosszabbító kábellel)

4 Alaplemez

5 Tápegység

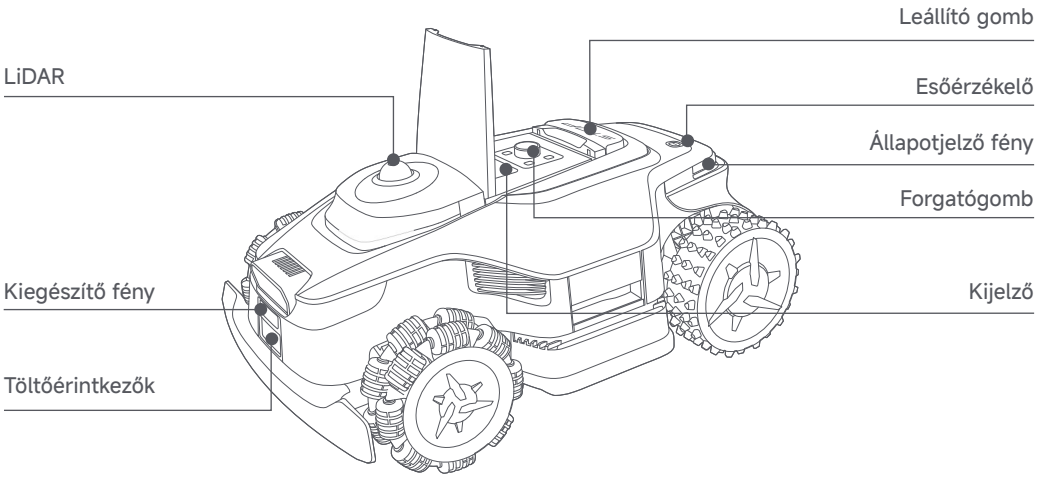
6 Csavarok × 8, Imbuszkulcs

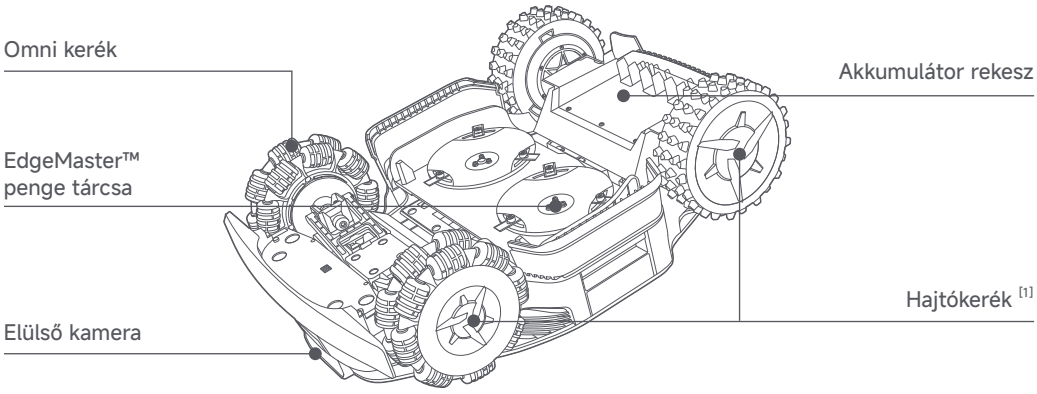
7 Tartalék pengék × 18,
tartók × 6, szöszmentes kendő

8 Felhasználói kézikönyv

9 Gyors üzembe helyezési útmutató

2.2 Termék áttekintése

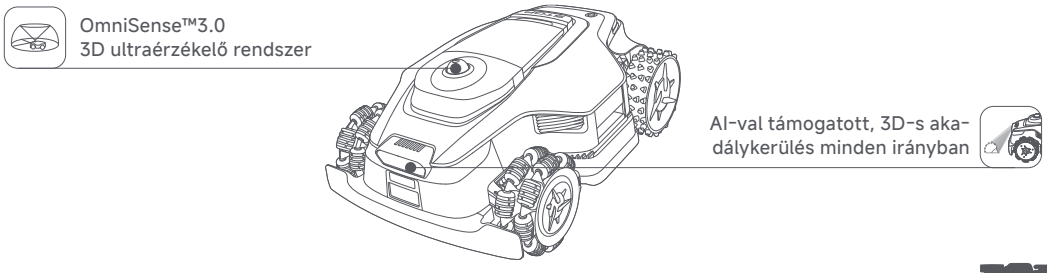




[1] Kerékagy motorokkal felszerelve.

2.3 OmniSense™ 3.0: 3D ultraérzékelő rendszer AI kamerákkal

Emelje a gyepápolást egy új szintre az OmniSense™ 3.0 segítségével, egy forradalmian új, 3D ultraérzékelő rendszerrel, amely két algoritmus által támogatott HDR kamerával rendelkezik, és átfogóbb, részletesebb képet ad a kert 3D környezetről.



2.4 Kapcsolat szolgáltatás GPS-szel és 4G-kapcsolattal

A robot Kapcsolat szolgáltatással rendelkezik, amely 4G mobilhálózati kapcsolatot biztosít.

Aktiválja a Kapcsolat szolgáltatást

Kapcsolja be a robotját, és a Kapcsolat szolgáltatás automatikusan aktiválódik. bekapcsol a robot kijelzőjén és az alkalmazásban, jelezve, hogy az aktiválás sikeres volt. A Kapcsolat szolgáltatás használati állapotát az alkalmazás **Kapcsolatok** menüpontjában tekintheti meg.

A Kapcsolat szolgáltatás aktiválásával távolról figyelemmel kísérheti robotja állapotát, és Wi-Fi kapcsolat nélkül is elindíthatja a fűnyírási feladatokat. Ezenkívül beépített GPS-sel rendelkezik a Valós idejű helymeghatározáshoz, ami javítja a robot lopás elleni védelmi képességeit. Bármikor, bárhonnan nyomon követheti a berendezés helyét, és értesítést kaphat, ha az a kijelölt térképterületen kívülre kerül.

A Kapcsolat szolgáltatás az aktiválás időpontjától kezdve érvényes, a megvásárolt termékkonfigurációnak megfelelően. *A szolgáltatás lejáratát követően a szolgáltatás meghosszabbításához kérjük, vegye fel a kapcsolatot a Dreame ügyfélszolgálatával a **dreamesupport@dreame.tech** e-mail címen.
*Kérjük, ellenőrizze az alkalmazásban a Kapcsolat szolgáltatás hátralévő ingyenes időszakát, vagy forduljon a Dreame ügyfélszolgálat csapatához a részletekért.

2.5 Érzékelők

Név	Leírás
LiDAR	Környezeti információkat gyűjt, és segíti a robot pozicionálását, az akadályok elkerülését, valamint a víz és a szennyeződések érzékelését. Észlelési tartomány (100 klx-nél): 40 m 10% visszaverődés mellett; 70 m 80% visszaverődés mellett Látómező: 360° (vízszintesen) × 59° (függőlegesen)
Elülső kamera	Észleli az akadályokat, a gyep határait és az emberek jelenlétét. Látószög: 89° (vízszintesen), 58° (függőlegesen), 97° (átlósan) Felbontás: 2 MP
GPS	A robot beépített GPS funkcióval rendelkezik. Az alkalmazáson keresztül nyomon követheti a robot valós idejű helyzetét a Google Maps-en.

3 Telepítés

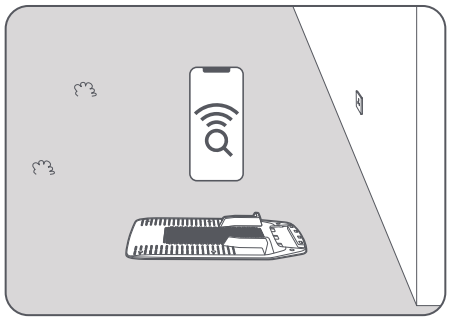
3.1 Válasszon megfelelő helyet

• Helyezze az alaplemezt egy sík felületre, a gyep széléhez és egy tápellátó aljzathoz közel. Helyezze olyan helyre, ahol erős a Wi-Fi jel.

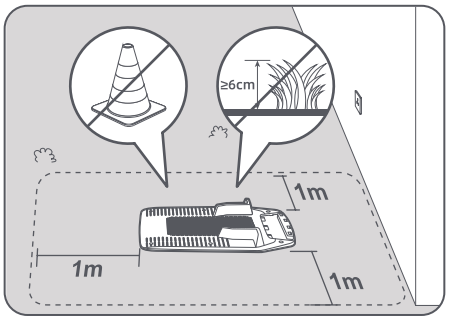
Megjegyzés: Használja mobil eszközét a hely Wi-Fi jelerősségének ellenőrzéséhez. Az erős Wi-Fi jel biztosítja a robot és az alkalmazás közötti stabil kapcsolatot.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy a talaj elég puha ahhoz, hogy a csavarokat be lehessen tekerni.

Fontos: Ha a töltőállomást lejtőn helyezi el, ügyeljen arra, hogy a lejtő ne legyen túl meredek, hogy a robot ne csússzon vissza és nehogy emiatt ne tudjon dokkolni.

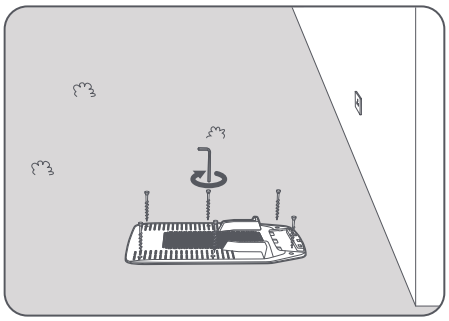


• Hagyjon legalább **1 m** szabad helyet akadályoktól mentesen az alaplemez bal, jobb oldalán, valamint előtte. Győződjön meg arról, hogy a helyszín körüli fű rövidebb, mint **6 cm**. Ha a fű magasabb, kérjük, először nyírja le kézi fűnyíróval. A magas fű megnehezítheti a robot visszatérését a töltőállomásra.

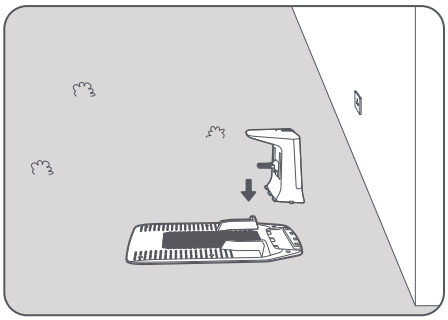


3.2 A töltőállomás telepítése

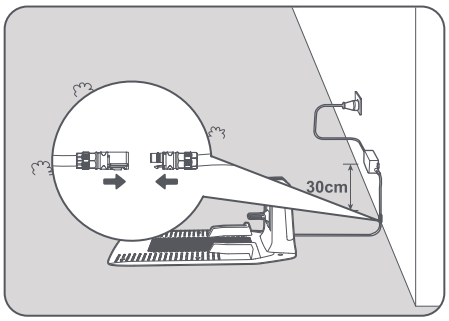
❶ Rögzítse az alaplemezt a talajhoz a mellékelt csavarokkal és imbuszkulccsal.



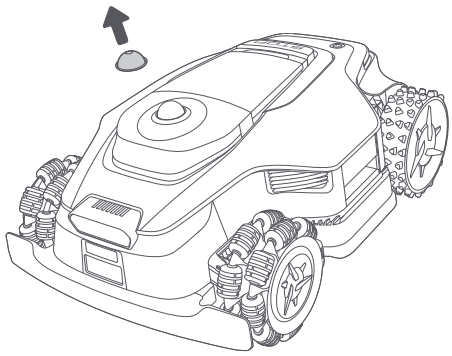
❷ Helyezze be a töltőtornyot az alaplemezbe, amíg kattanást nem hall.



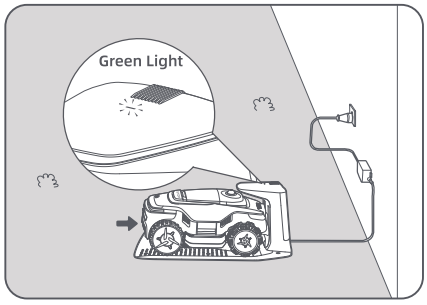
❸ Csatlakoztassa a tápegységet a hosszabbító kábelhez, majd csatlakoztassa a tápellátó aljzathoz. Kérjük, tartsa a tápegységet legalább **30 cm**-rel a talaj felett.
Megjegyzés: A töltőállomás LED jelzőfénye **kék fénnyel folyamatosan világít**, ha van tápellátás.



❹ Távolítsa el a LiDAR védőburkolatát.



❺ Helyezze a robotot a töltőállomásra, hogy feltöltse. Győződjön meg arról, hogy a robot és a töltőállomás töltőérintkezői megfelelően vannak csatlakoztatva.
Megjegyzés: A jelzőfény **zölden villog**, amikor a robot megfelelően töltődik a töltőállomáson.
Megjegyzés: Ha extra védelem érdekében garázst szeretne hozzáadni, kérjük, használja a helyi üzletekben vagy online elérhető, megfelelő Dreame garázst. A Dreame-től eltérő márkájú garázs használata problémákat okozhat a töltés során.

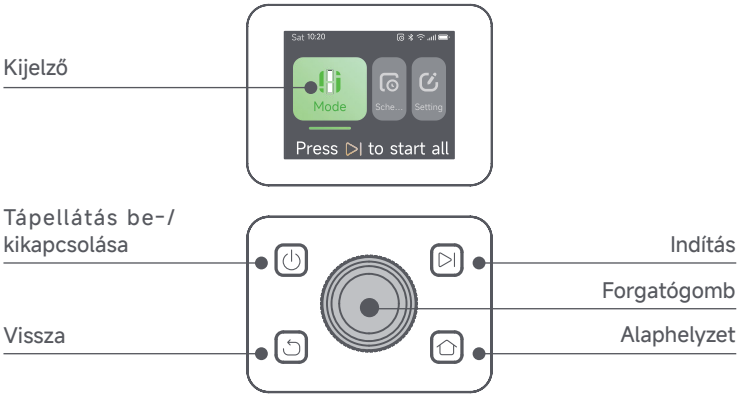


LED jelzőfény a töltőállomáson

LED jelzőfény színe	Jelentés
Villog/pirosan folyamatosan világít	1. Probléma van a töltőállomással (például a töltőárammal vagy -feszültséggel).
	2. A robot dokkol a töltőállomáson, de a töltés rendellenes (például a töltőérintkezők rövidzárlatosak).
Kéken folyamatosan világít	A töltőállomás tápellátása rendben van. A robot nincs a töltőállomáson.
Zölden villog	A robot töltést végez a töltőállomáson.
Zölden folyamatosan világít	A robot teljesen fel van töltve a töltőállomáson / töltési időn kívül.

4 Előkészítés az első használatra

4.1 Ismerkedjen meg a vezérlőpanellel



Kijelző

Ikon	Állapot
	Akkumulátor töltöttségi szintje (Az akkumulátor aktuális töltöttségi szintjét mutatja.)
	Töltés (A robot sikeresen dokkol a töltőállomáson.)
	Bluetooth (A robot Bluetooth-on keresztül csatlakozik az alkalmazáshoz.)
	Wi-Fi (A robot Wi-Fi hálózaton keresztül csatlakozik az alkalmazáshoz.)
	Kapcsolat szolgáltatás (A kapcsolat szolgáltatás aktiválva van.)
	Ütemterv (A feladat mára van ütemezve, és még nem indult el.)

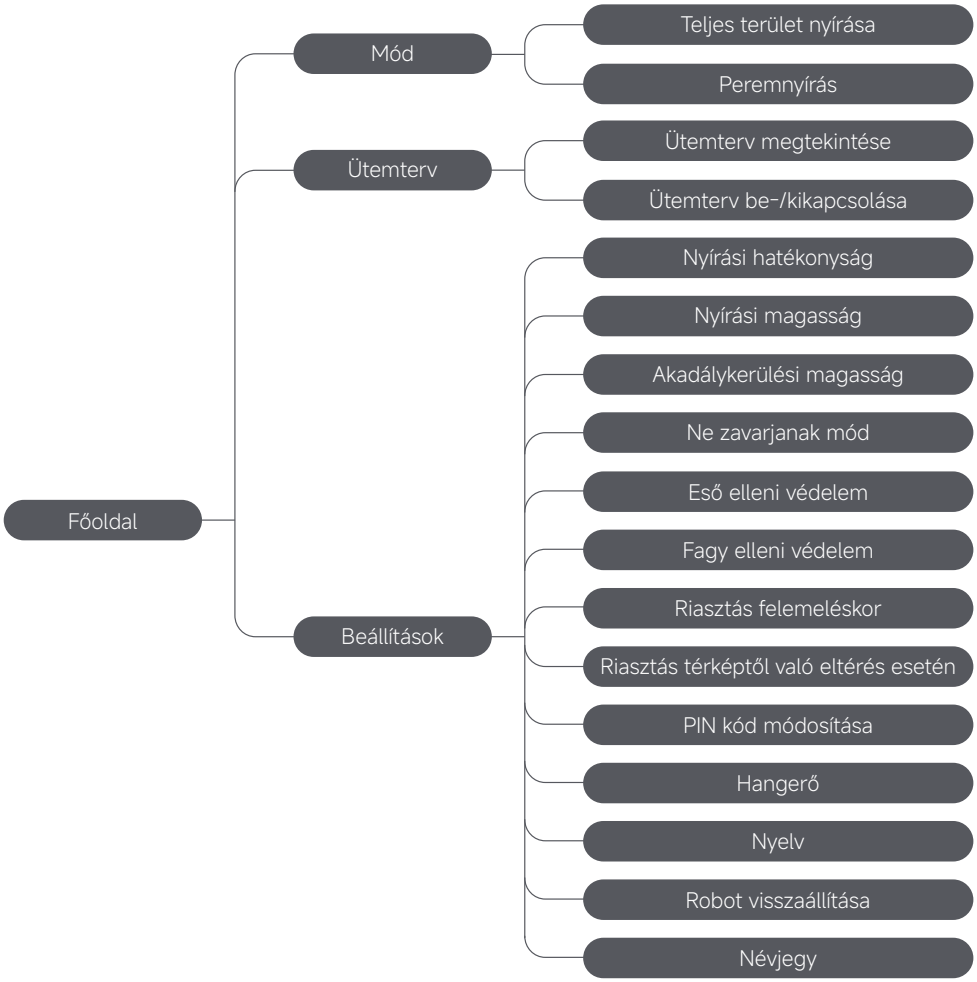
Vezérlők

Gomb	Funkció
Tápellátás ⏻	A robot be-/kikapcsolásához tartsa lenyomva a ⏻ gombot 2 másodpercig. Győződjön meg arról, hogy nincs a töltőállomáson.
Indítás ▷|	A teljes terület nyírása mód indításához vagy a szüneteltetett feladatok folytatásához nyomja meg a ▷| gombot, majd 5 másodpercen belül zárja le a fedelet. Ha 5 másodpercen belül nem zárja le a fedelet, a feladat törlődik.
Alaphelyzet ⌂	Ha a robotot vissza szeretné küldeni a töltőállomásra töltésre, nyomja meg a ⌂ gombot, majd 5 másodpercen belül zárja le a fedelet. Ha 5 másodpercen belül nem zárja le a fedelet, a feladat törlődik.
Vissza ↩	A menüben egy szinttel való feljebb lépéshez nyomja meg a ↩ gombot.

Vezérlők

Forgatógomb	A menükben a választás megerősítéséhez nyomja meg a forgatógombot.
	A Bluetooth párosítási mód engedélyezéséhez tartsa lenyomva a forgatógombot 3 másodpercig.
	A menüben való navigáláshoz forgassa el a forgatógombot az óramutató járásával megegyező/ellenkező irányba.
Indítás + Vissza	A robot gyári beállításainak visszaállításához tartsa lenyomva egyszerre a ⏯ gombot és a ↩ gombot 3 másodpercig. A PIN kód nem törlődik.
Alaphelyzet + Vissza	Tartsa lenyomva egyszerre a ⌂ gombot és a ↩ gombot 3 másodpercig, hogy belépjen a **Névjegy** részbe a Beállítások menüben. A Névjegy oldal 5 másodperc múlva eltűnik.
Forgatógomb + Vissza	A PIN kód visszaállításához tartsa lenyomva egyszerre a forgatógombot és a ↩ gombot 3 másodpercig.
Leállítás	Nyomja meg a **Leállítás** gombot, hogy kinyissa a felső fedelet és leállítsa a robotot. A működtetés folytatásához be kell írni a PIN kódot a vezérlőpanelen.

Menüstruktúra áttekintése



*A szoftver verziójától függően frissülhet.

Robot állapotát jelző fény

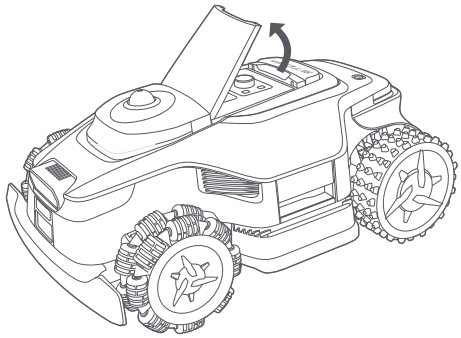
Szín	Jelentés
Pirosan folyamatosan világít	1. A robot készenléti állapotban van.
	2. A robot feladatot végez vagy szüneteltetve van.
	3. Az akkumulátor teljesen feltöltött (a fényerő alacsonyabb, mint teljesen feltöltött állapotban).
	4. A robot a töltőállomáson dokkol és töltődik.
Görgetés	A robot dokkolt a töltőállomáson.
Pirosan lassan villog	1. A robot járőrözés módban van.
	2. Az elülső kamera valós idejű videója az alkalmazáson keresztül tekinthető meg.
	3. A robot a kijelölt hely felé halad.
Pirosan villog	A robot a feladat végrehajtása közben meghibásodott.
Középről kifelé terjedő hullám	A robot bekapcsol.

Megjegyzés: A robot fényeinek aktiválási időszakát és formáját a **Beállítások > Világítás** menüpontban állíthatja be.

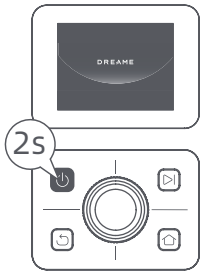
4.2 Kezdő beállítások

Mielőtt először bekapcsolná a robotot, el kell végeznie néhány alapvető beállítást, hogy a robot készen álljon az indításra.

❶ Emelje fel a felső fedelet.

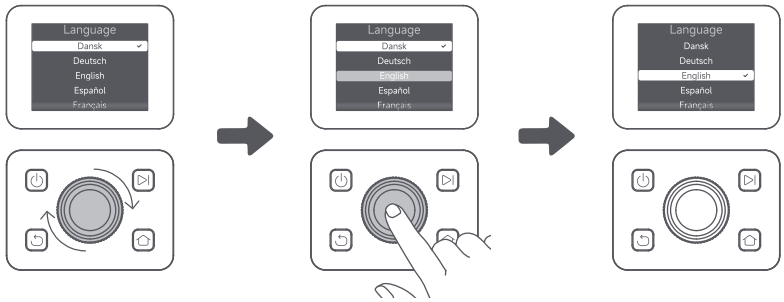


❷ Tartsa lenyomva a vezérlőpanelen található ⏻ gombot 2 másodpercig a robot bekapcsolásához.
Megjegyzés: A robot automatikusan bekapcsol, amikor a töltőállomáson dokkol.



❸ Válassza ki a kívánt nyelvet

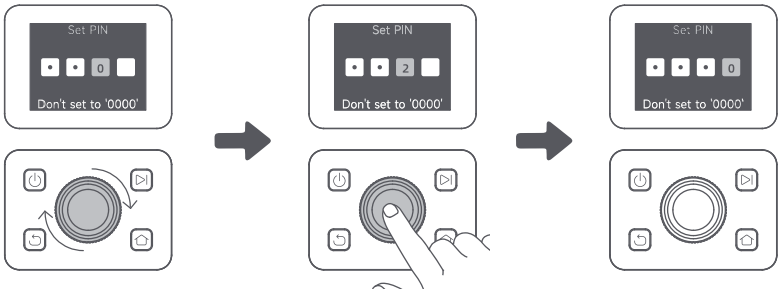
A nyelv kiválasztásához forgassa el a forgatógombot az óramutató járásával megegyező irányba a lefelé, és az óramutató járásával ellentétes irányba a felfelé léptetéshez. A forgatógomb megnyomásával erősítse meg a választást.



❹ PIN kód beállítása

1. Forgassa a forgatógombot, hogy kiválasszon egy számot 0 és 9 között. Az óramutató járásával megegyező irányba forgatva növelheti, az óramutató járásával ellentétes irányba forgatva csökkentheti az értéket. Nyomja meg a forgatógombot a megerősítéshez és a következő számjegy beállításához. Az előző számjegy módosításához forgassa el a forgatógombot az óramutató járásával ellentétes irányba, amíg a szám 0-ra nem változik, majd forgassa el még egyszer.

Fontos: Kérjük, a PIN kódnak ne állítsa be a „0000" értéket.



2. Írja be újra a PIN kódot a PIN kód beállításának befejezéséhez.

Megjegyzés: Ha a két jelszó nem egyezik, kérjük, állítsa be újra az új jelszót.

❺ A robot csatlakoztatása az internethez

Kérjük, olvassa be a QR kódot, hogy letöltse a Dreamehome alkalmazást mobil eszközére. A telepítés után kérjük, hozzon létre egy fiókot és jelentkezzen be.

A Dreamehome alkalmazást az App Store-ból vagy a Google Play áruházból is letöltheti.

Download on the App Store

Get it on Google Play

A robot támogatja a 4G-kapcsolatot és beépített GPS-sel rendelkezik. Az optimális teljesítmény érdekében azonban javasoljuk, hogy állítson be Wi-Fi kapcsolatot.

A hálózat beállítása előtt:

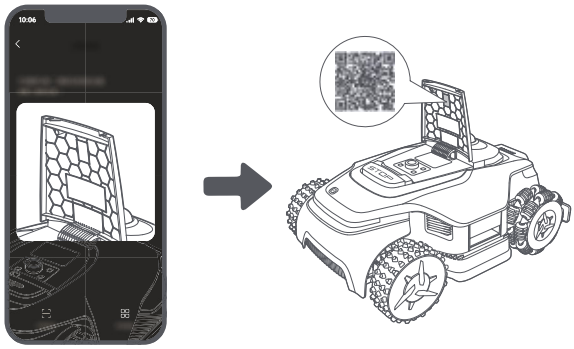
- Győződjön meg arról, hogy a robot és a mobilkészüléke ugyanazon a Wi-Fi hálózaton van.
- Győződjön meg arról, hogy mobilkészüléke a robottól **10 méteren** belül van.
- Engedélyezze a Bluetooth funkciót a mobilkészülékén.

1. Nyissa meg a Dreamehome alkalmazást.
2. A következő módszerek egyikével csatlakozhat:

a. Olvassa be a QR kódot: Lépjen a **Eszköz**részhez, és koppintson a **Olvassa be a QR kódot a csatlakozáshoz** gombra. A csatlakozáshoz olvassa be a robot felső burkolatán található QR kódot.

b. Kézi hozzáadás: Lépjen a **Eszköz** részhez, és koppintson a **Hozzáadás** gombra. Ezután válassza ki a csatlakoztatni kívánt robot modelljét.

c. Automatikus felismerés: A robot megkeresi a közelben lévő eszközöket. Koppintson a robotjára a felismert eszközök listáján a csatlakozáshoz.

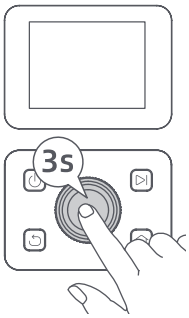


3. Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a Wi-Fi hálózati kapcsolat létrehozásához.

Fontos: Kérjük, használjon 2,4 GHz-es frekvenciájú egysávos hálózatot vagy 2,4/5 GHz-es frekvenciájú kétsávos hálózatot.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy a Wi-Fi hálózata nem rendelkezik tűzfallal és nincs titkosítva. Ellenkező esetben a hálózati beállítás sikertelen lehet.

4. Tartsa lenyomva a vezérlőpanel forgatógombját 3 másodpercig. A robot Bluetooth párosítási módba lép.



5. Kövesse az alkalmazáson belüli utasításokat a párosítás befejezéséhez.

Hogyan lehet leválasztani a csatlakoztatott robotot?

A párosítás sikeres befejezése után a robot automatikusan kapcsolódik a Dreamehome fiókhoz. Minden eszköz csak egy fiókhoz kapcsolható. Nem lehet egyszerre egy másik fiókhoz is csatlakoztatni.
Ahhoz, hogy a robotot egy új fiókhoz párosítsa, először meg kell szüntetni a kapcsolatot. A kapcsolat megszüntetéséhez:

1. Nyissa meg a Dreamehome alkalmazást. Lépjen a **Eszköz** részhez.
2. Ha több robot kapcsolódik a Dreamehome fiókjához, csúsztassa ujját balra vagy jobbra, hogy megnyissa a szerkeszteni kívánt robot oldalát.
3. Koppintson a jobb felső sarokban található gombra.
4. Válassza ki a **Törlés** lehetőséget.

Hogyan oszthatja meg robotját?

1. Koppintson a jobb felső sarokban található gombra.
2. Válassza a **Eszköz megosztása** lehetőséget.

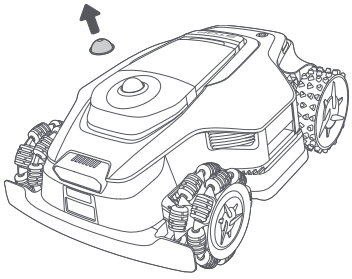
Hogyan lehet kijelentkezni a Dreamehome fiókból, vagy törölni azt?

1. Lépjen a **Saját profil** > > **Fiók** részhez.
2. Válassza a **Kijelentkezés**, vagy **Fiók törlés** lehetőséget.

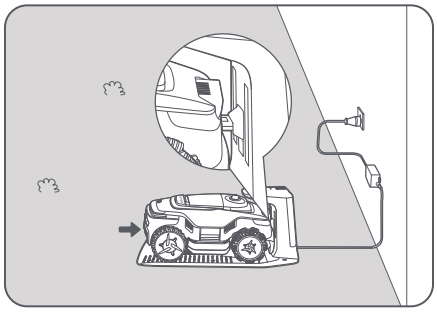
5 Térképezze fel kertjét

A térképkészítés előtt ellenőrizze a következőket:

- A robot akkumulátorának töltöttségi szintje meghaladja az 50%-ot.
- A LiDAR védőburkolat el van távolítva.



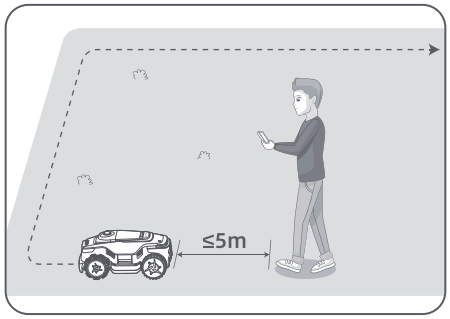
- A felső fedél zárva van.
- A robot sikeresen dokkol a töltőállomáson.



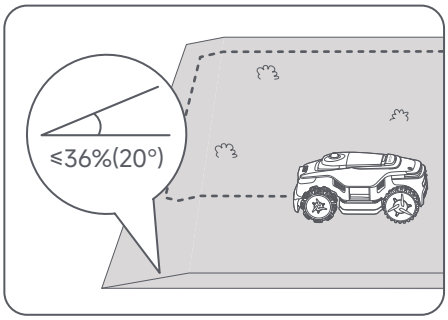
5.1 Virtuális határ létrehozása

A térképkészítés indítása előtt kérjük, vegye figyelembe az alábbiakat:
Fontos: Határ kijelölése során ne mozgassa kézzel a robotot, mert ez a feltérképezés sikertelenségéhez vezethet.
Fontos: A feltérképezés megkezdésekor ne dokkolja a robotot távolról a töltőállomáshoz, amíg a feltérképezés be nem fejeződött. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolásra kerülhet, ami a feltérképezés sikertelenségét okozhatja.

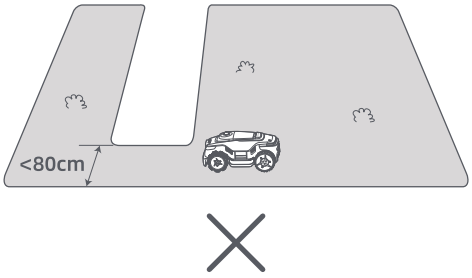
- A feltérképezés során maradjon a robot mögött **5 méteren** belüli távolságban.

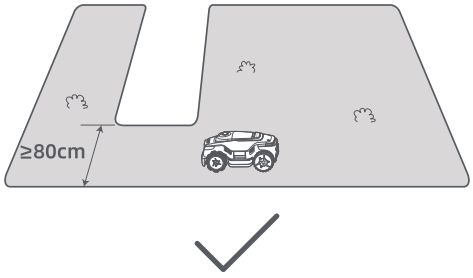


- A robot legfeljebb **80%-os (38°)** lejtőn képes haladni. A jobb fűnyírási eredmények érdekében azonban ajánlott a munkaterületek lejtését **36% (20°)** alatt tartani.

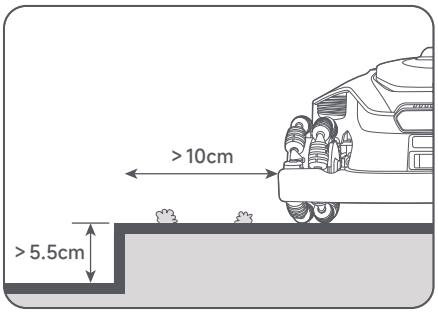


- A **80 cm**-nél keskenyebb területek esetében kérjük, állítsa be azokat útvonalakként, hogy a robot áthaladhasson rajtuk (lásd az 5.4. szakaszt: **Útvonal beállítása**).

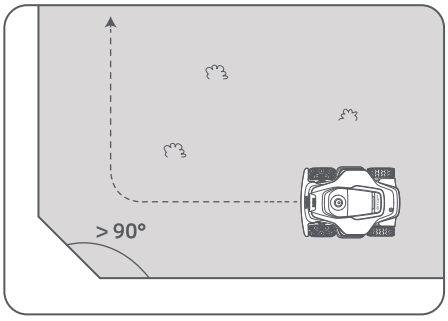




• Ha a gyep szintje **5,5 cm**-rel magasabb, mint a szomszédos terület, tartsa a robotot legalább **10 cm**-re a terület szélétől. Ha a gyep azonos szinten van a szomszédos területtel, a robot a szélek mentén átlépheti a határt az optimális fűnyírási eredmények elérése érdekében.

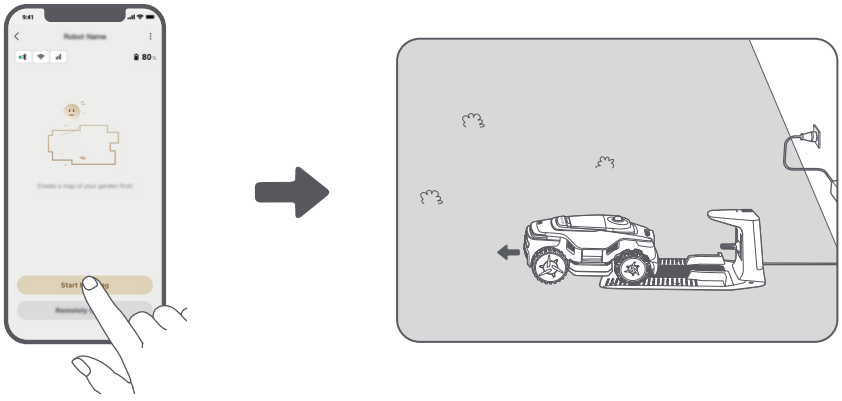


• Győződjön meg arról, hogy a fordulási szögek nagyobbak, mint **90°**. A 90°-nál kisebb szögek megnehezíthetik a robot számára a tiszta vágást.

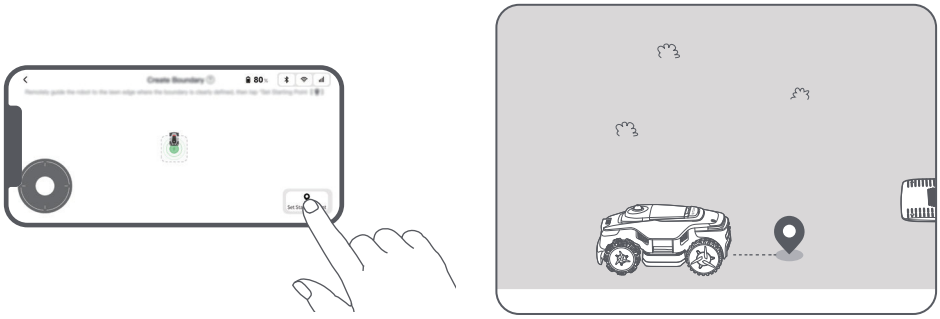


Térképezés indítása:

1. Koppintson a **Létrehozás indítása** gombra az alkalmazásban, és a robot ellenőrzi az állapotát és kalibrálja magát. A kalibráláshoz automatikusan elhagyja a töltőállomást. Kérjük, legyen óvatos.



2. Távirányítással vezesse a robotot a gyep szélére, majd koppintson az **Indítási pont beállítása** gombra, hogy meghatározza a határ kezdőpontját.



3. Távirányítóval vezesse a robotot, hogy a gyep széle mentén haladva feltérképezze a munkaterületet.

Határ automatikus észlelése

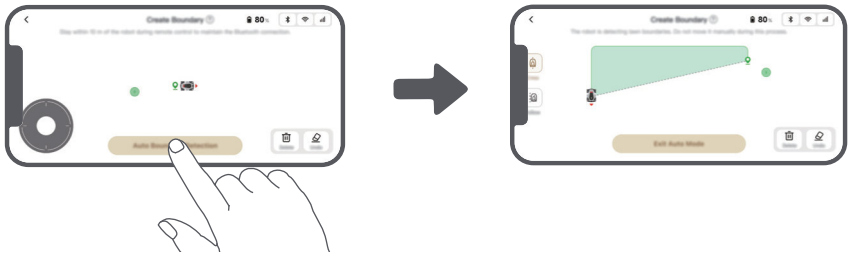
A fejlett AI algoritmus által vezérelt robot elülső kamerája segítségével felismeri a füves és nem füves területeket, így kézi irányítás nélkül is képes azonosítani a határokat.

Miután a robotot távolról a gyep szélére vezette és beállította az indítási pontot, használhatja a **Határ automatikus észlelése** módot. Kiválaszthatja, hogy a robot átlépje-e a határt a tisztább élvágási eredmények érdekében, vagy maradjon-e annak közelében, hogy ne akadjon el.

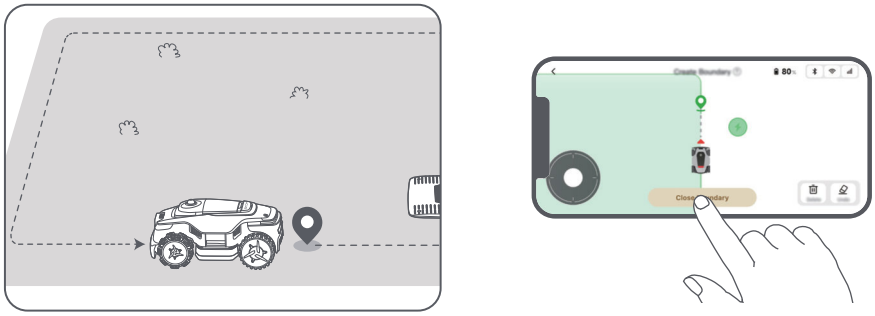
Javasoljuk, hogy ezen folyamat során kövesse a robotot. Ha a robot nem képes pontosan felismerni a határokat, bármikor kiléphet a Határ automatikus észlelés módból, és átválthat távirányításra.

Fontos: A Határ automatikus észlelése módot nappal kell használni a megfelelő láthatóság biztosítása érdekében. Gyenge fényviszonyok vagy esős időjárás esetén kerülje ennek a funkciónak a használatát.

Fontos: Győződjön meg arról, hogy a robot elülső kamerája tiszta és nincs eltakarva.

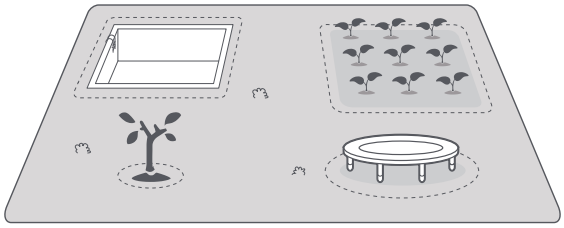


4. Amikor a robot visszatér és **1 m**-en belül van az indulási ponttól, megérintheti a **Határ lezárása** gombot, és a határ automatikusan elkészül.



5.2 Tiltott terület beállítása

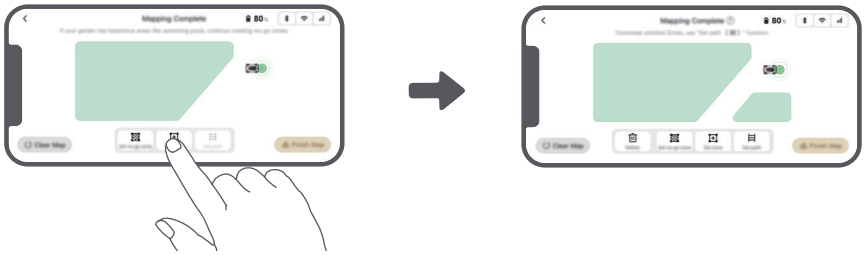
Bár a robot automatikusan képes elkerülni az akadályokat, mégis szükséges a zuhanásveszélyes területeket, például úszómedencéket és homokozókat tiltott területként beállítani. A védeni kívánt tárgyakat (például virágágyást, trambulint, veteményeskertet vagy kiálló fa gyökerét) kérjük, tiltott területként jelölje meg.
Az alkalmazásban a **Tiltott terület** elemre koppintva folytathatja a tiltott területek létrehozását. Alternatív megoldásként a > **Térkép szerkesztése** segítségével is létrehozhatja vagy törölheti a tiltott területeket, miután a térkép elkészült.



5.3 Több zóna létrehozása és a meglévő zónák kiterjesztése

- **Több zóna létrehozása**

Ha a gyepes területek között utak találhatók, vagy több különálló gyep van, akkor az alkalmazásban a **Zónák beállítása** elemre koppintva folytathatja a munkaterületek létrehozását. A térkép elkészülte után a zónákat a > **Térkép szerkesztése** részben is hozzáadhatja, törölheti vagy módosíthatja.



- **A meglévő zónák kiterjesztése**

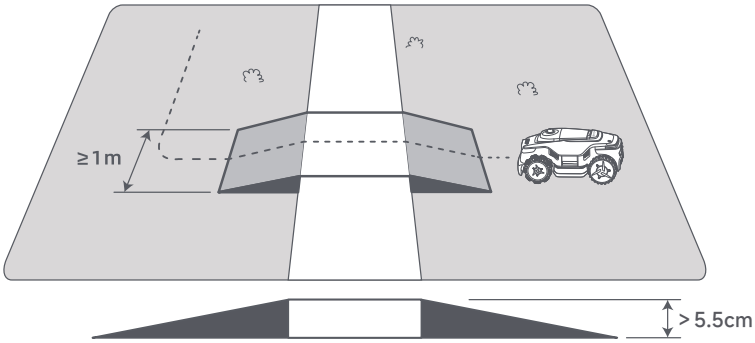
Meglévő zóna kiterjesztéséhez koppintson a **Zóna beállítása** gombra az alkalmazásban, hogy létrehozza a hozzáadni kívánt területet. Ha a két terület fedi egymást, akkor automatikusan egyesítésre kerülnek. Alternatív megoldásként a feltérképezés után lépjen a > **Térkép szerkesztése** > **Zóna beállítása** elemre, hogy kibővítse a meglévő zónát.

- **Zónák szétválasztása és egyesítése**

Ha egy zónát kisebb zónákra szeretne felosztani, vagy az alkalmazással felosztott zónákat egy nagyobb zónába szeretné összevonni, lépjen a > **Térkép szerkesztése** > **Zóna beállításai** részre, és koppintson a **Zóna felosztása** vagy **Egyesítés** gombra az alkalmazásban.

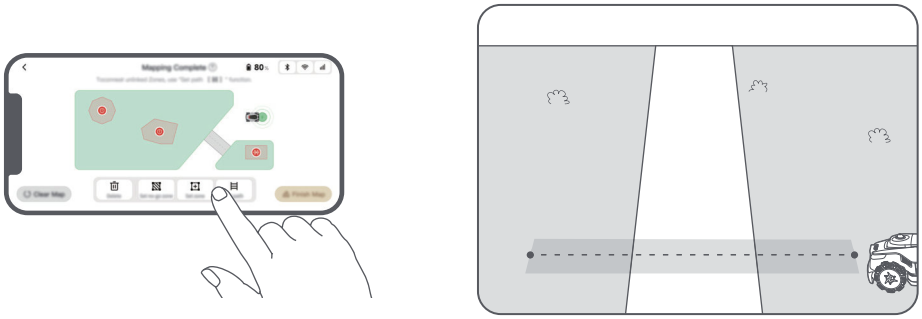
5.4 Útvonal beállítása

Az elkülönített zónák esetében kérjük, hozzon létre egy útvonalat azok összekötésére. Az útvonal nélküli elkülönített zónák a robot számára elérhetetlenek lesznek.
Megjegyzés: Alapértelmezés szerint a robot csak halad az útvonalon, és nem nyírja a füvet.
Fontos: Ha a gyepet **5,5 cm**-nél magasabb átjárók tagolják, helyezzen el egy olyan tárgyat, amelynek magassága megegyezik az átjáró magasságával (például egy rámpa).



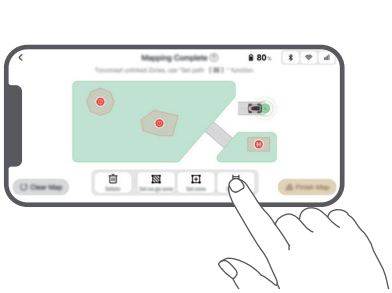
- **Két elkülönített munkaterület összekapcsolása**

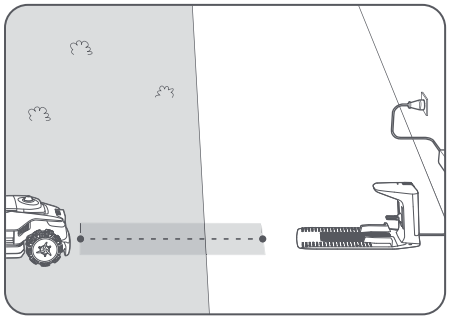
Az elkülönített területek esetében kérjük, hozzon létre összekötő útvonalakat, ellenkező esetben azok a robot számára elérhetetlenek lesznek. Koppintson az **Útvonal beállítása** gombra az útvonal létrehozásához.
Fontos: Győződjön meg arról, hogy az útvonal kezdete és vége a munkaterületen belül van.



- **A munkaterület és a töltőállomás összekötése**

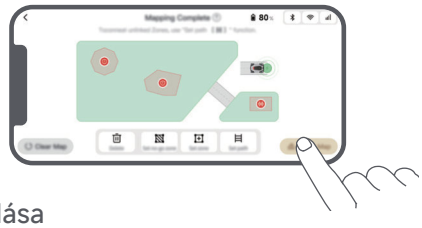
Ha a töltőállomás nem a munkaterületen található, akkor egy útvonalat kell létrehozni, amely összeköti azt a munkaterülettel. Koppintson az **Útvonal beállítása** gombra, hogy létrehozza az útvonalat, amelyen a robot visszatérhet a töltőállomásra.
Fontos: Győződjön meg arról, hogy az egyik vége a munkaterületen belül van, a másik vége pedig közvetlenül a töltőállomás előtt. Célszerű az útvonalat a töltőállomással egy vonalba létrehozni.
Fontos: A munkaterület és a töltőállomás összekötésére szolgáló útvonalak létrehozásakor ne dokkolja távolról a robotot a töltőállomáson. Ellenkező esetben a LiDAR blokkolásra kerülhet, ami a feltérképezés sikertelenségét okozhatja.





5.5 Térkép befejezése

Koppintson a **Térkép befejezése** gombra amikor a munkaterületek, útvonalak és tiltott területek elkészültek.

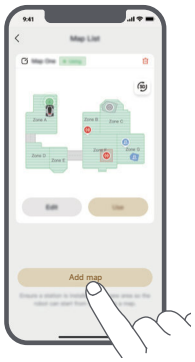


5.6 Második térkép hozzáadása

Ha nincs útvonal az elülső és a hátsó kert között, létrehozhat egy második térképet. Az első térkép elkészítése után koppintson a **Térkép hozzáadása** gombra, hogy folytassa a második térkép létrehozásával. Alternatív megoldásként a feltérképezés után lépjen a > **Térkép szerkesztése** menübe, és koppintson a **Térkép hozzáadása** gombra. Miután elkészítette a második térképet, a következő módon válthat a térképek között: > **Térkép szerkesztése**.

Megjegyzés: A térképváltás után az aktuális térkép ütemterve és fűnyírási beállításai kerülnek alkalmazásra.

Megjegyzés: A kényelmesebb megoldás érdekében további töltőállomást is vásárolhat, amelyet a második térképen telepíthet. A második térképre telepített külön töltőállomásnak köszönhetően a robotot csak kézzel át kell áthelyezni a két térkép között.

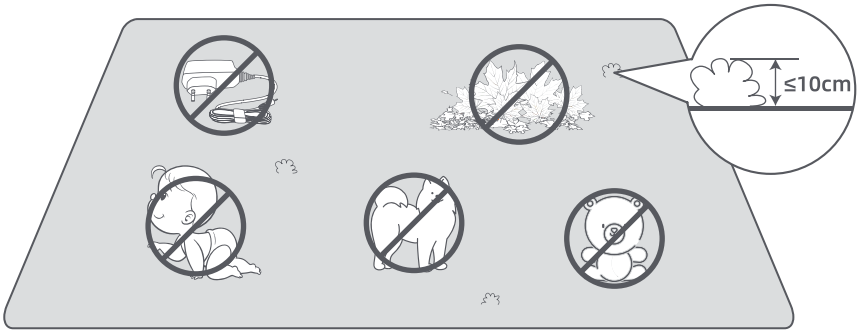


6 Működtetés

6.1 Az első fűnyírás indítása

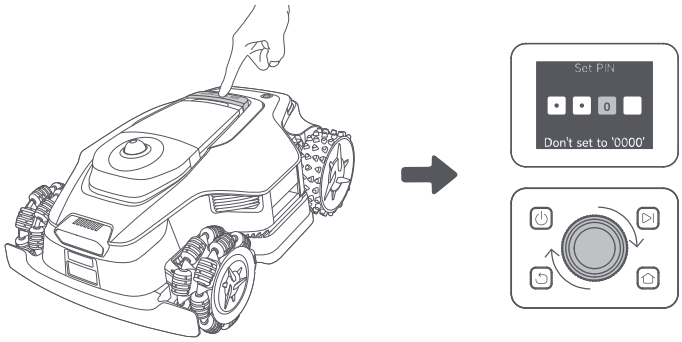
Tippek a fűnyírás előtt:

- Kézi fűnyíróval nyírja le a füvet, hogy annak magassága ne haladja meg a 10 cm-t.
- Távolítsa el a gyepről az akadályokat, beleértve a törmeléket, a levélhalmokat, a játékokat, a vezetékeket és a köveket. Győződjön meg arról, hogy nincsenek gyerekek vagy háziállatok a gyepen, amikor a robot a füvet nyírja.
- Töltse fel a gyepen lévő gödröket.
- Állítsa be előre az alkalmazásban a fűnyírási beállításokat (például a nyírási hatékonyságot, a nyírási magasságot és a nyírás irányát).
- Térképezze fel kertjét.



a) Indítsa el a vezérlőpanel keresztül

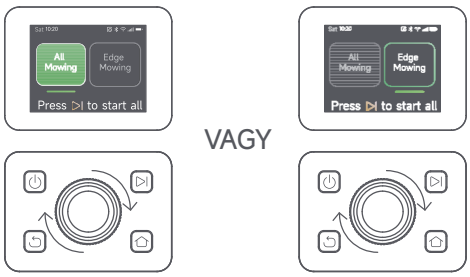
1. Nyomja meg a **Leállító** gombot, majd emelje fel a felső fedelet, és írja be a PIN kódot.



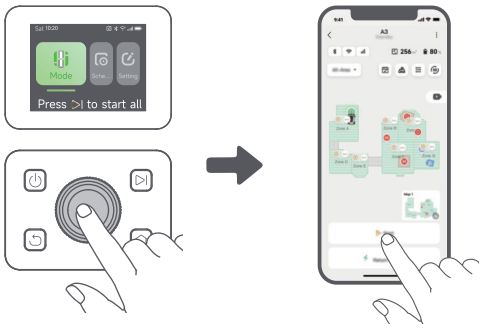
2. A kijelzőn válassza ki a „Módok" menüpontot, majd nyomja meg a forgatógombot.



3. Forgassa a forgatógombot a fűnyírási mód kiválasztásához.



4. Nyomja meg a ⏯ gombot, majd 5 másodpercen belül **zárja le a felső fedelet**. A robot elhagyja a töltőállomást, és elindítja a teljes terület nyírása módot. A fűnyírást elindíthatja úgy is, hogy az alkalmazásban az **Indítás** gombra koppint.



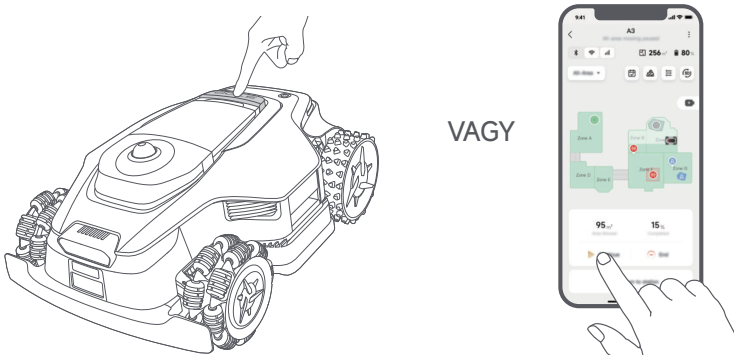
b) Indítsa el az alkalmazáson keresztül

1. Nyissa meg az alkalmazást.
2. Válasszon ki egy fűnyírási módot, majd koppintson az **Indítás** gombra a fűnyírás elindításához.

6.2 Szünet

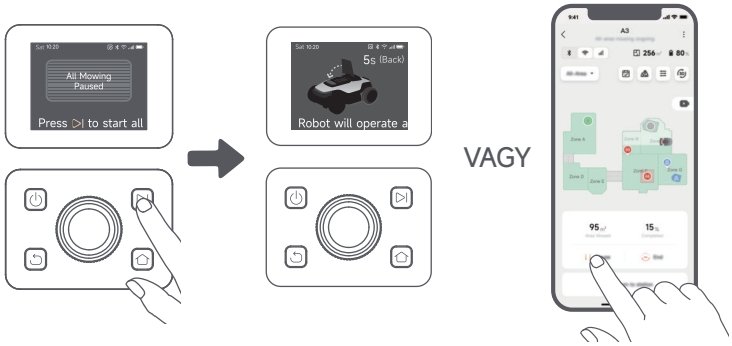
Az aktuális fűnyírási feladat szüneteltetéséhez nyomja meg a roboton található **Leállító** gombot, vagy koppintson az alkalmazásban a **Szünet** gombra.

Megjegyzés: A robot nem indítható el közvetlenül az alkalmazáson keresztül, miután megnyomták a **Leállító** gombot. Működtetés folytatásához írja be PIN kódját a vezérlőpanelen.



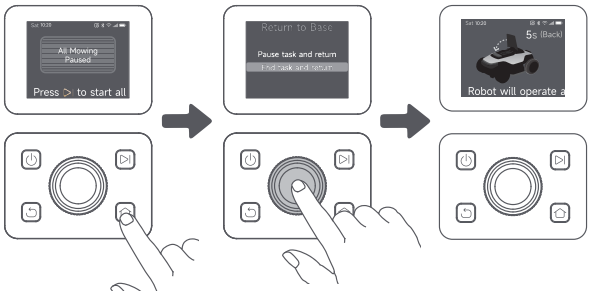
6.3 Folytatás

A robot szüneteltetése után a feladat folytatásához nyomja meg a ⏯ gombot, majd 5 másodpercen belül **zárja le a felső fedelet**. A robot folytatja az előző fűnyírási feladatot. Alternatív megoldásként az alkalmazásban koppintson a **Folytatás** gombra a fűnyírási feladat folytatásához.

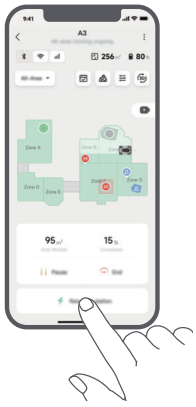


6.4 Visszatérés a töltőállomásra

A robotot a töltőállomásra való visszaküldéséhez nyomja meg a vezérlőpanelen található ⌂ gombot. Erősítse meg a jelenlegi feladat szüneteltetését vagy törlését, majd 5 másodpercen belül **zárja le a felső fedelet**. A robot automatikusan visszatér a töltőállomásra, hogy feltöltse magát. Alternatív megoldásként az alkalmazásban kiválaszthatja az **Állomásra való visszatérés indítása** lehetőséget, hogy visszaküldje a robotot.



VAGY



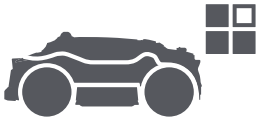
7 Dreamehome alkalmazás

Hol tudhat meg többet

A Dreamehome alkalmazás több, mint egy távirányító. Az alkalmazáson keresztül számos dolgot elvégezhet: távolról elvégezheti a különböző beállításokat, kipróbálhatja a különböző nyírási módokat, szabadon szerkesztheti a térképet és beállíthatja a fűnyírási ütemtervet.

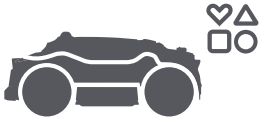
7.1 Nyírási módok

A robot különböző nyírási módokat kínál. Az alkalmazáson keresztül válthat a különböző módok között, beleértve a Teljes terület nyírása, Zóna nyírás, Peremnyírás, Kis területen történő nyírás és Kézi módot.



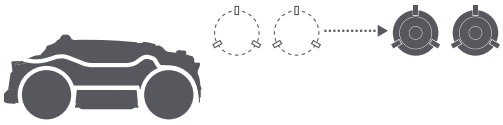
7.2 Fűnyírási formák

Testre szabhatja gyepét alakzatok hozzáadásával a > **Térkép szerkesztése** > **Alakzatok** segítségével. A meghatározott alakzatok minden nyírási módban kizárásra kerülnek a nyírási területből. Az **Alakzatok** menüben módosíthatja azok helyét, méretét, vagy eltávolíthatja őket.



7.3 EdgeMaster™ 2.0 vágórendszer

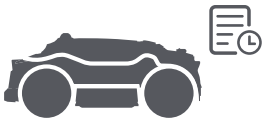
Az EdgeMaster™ 2.0 technológiával a tárcsák kifelé mozdulhatnak a gyep szélének nyírása közben, így a tárcsa és a szél közötti távolság kevesebb mint 3 cm marad, ami alapos és pontos nyírást biztosít a széleken. Ez a funkció maximalizálja a fűnyírás hatékonyságát és szebb gyepet eredményez. Lépjen az alkalmazásban a > **Peremnyírás beállítások** > **EdgeMaster™** részhez.



7.4 Ütemterv

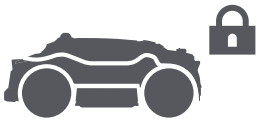
Az első térkép elkészülte után a robot automatikusan kétféle heti fűnyírási ütemtervet készít a gyep méretének megfelelően, amelyek a következők: **„Tavaszi/nyári ütemterv"** és **„Őszi/téli ütemterv"**. Az alkalmazásban koppintson a gombra, hogy elvégezze az ütemterv részletes beállításait. Az ütemterv funkcióval a napi fűnyírási munkát teljes egészében a robotra bízhatja. Csak a robotot karbantartását kell rendszeresen elvégeznie.

Megjegyzés: Ha attól tart, hogy a robot zavarhatja Önt vagy szomszédait, amikor bizonyos órákban önállóan működik, akkor az alkalmazás **Beállítások** > **Ne zavarjanak** menüpontjában állítsa be a **Ne zavarjanak** időt.



7.5 Gyerekzár

Ha attól tart, hogy gyermekek is működtethetik a robotot, lépjen az alkalmazásban a **Beállítások** részbe, és engedélyezze a **Gyerekzár** funkciót. Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot lezárásra kerül, ha a fedél nyitott állapotában 5 percig nem történik semmilyen működtetés.

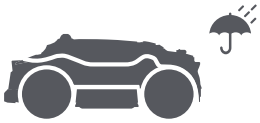


7.6 Eső elleni védelem

Ha attól tart, hogy a kedvezőtlen időjárási körülmények befolyásolhatják a fűnyírási munkát, engedélyezheti az **Eső** funkciót.

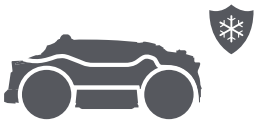
A védelmi funkció a **Beállítások** menüben a vezérlőpanelen vagy az alkalmazásban érhető el. Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot automatikusan szünetelteti a fűnyírást és visszatér a töltőállomásra, ha esik az eső. Az eső elleni védelem időtartamát az alkalmazásban állíthatja be.

Megjegyzés: A nedves fű nyírása károsíthatja a gyepet. Célszerű meghosszabbítani a védelem időtartamát, hogy a fű megszáradhasson, mielőtt újra lenyírják.



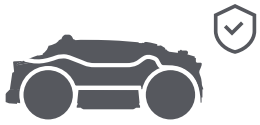
7.7 Fagy elleni védelem

Ha a hőmérséklet **6 °C** alá csökken, a fűnyírás maradandó károsodást okozhat a gyepen. Az akkumulátor biztonsági okokból nem töltődik. Ennek megelőzése érdekében engedélyezheti a **Fagy elleni védelem** funkciót a **Beállítások** menüben, akár a vezérlőpanelen, akár az alkalmazáson keresztül. Ez automatikusan szünetelteti a fűnyírást, és visszaküldi a robotot a töltőállomásra, ha a hőmérséklet **6 °C** alá csökken. A robot folytatja a fűnyírást, ha a hőmérséklet **11 °C** fölé emelkedik.



7.8 Biztonsági funkciók

A robot több lopásgátló funkcióval rendelkezik, amelyeket a beépített GPS biztosít a nagyobb biztonság érdekében. Ezenkívül az elülső kamera képes érzékelni az emberi jelenlétet, így a robot hatékony kerti őrként is működhet.



7.8.1 Riasztás felemeléskor

Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot felemelésekor azonnal riasztás hallatszik, és a robot zárolásra kerül. A működtetés folytatásához először adja meg a PIN kódot a roboton.



7.8.2 Riasztás térképtől való eltérés esetén

Ha ez a funkció engedélyezve van, a robot zárolásra kerül, és azonnal riasztást aktivál, ha letér a térképről.



7.8.3 Valós idejű helymeghatározás

Ha ezt a funkciót engedélyezi, megtekintheti a robot aktuális helyét a Google Maps alkalmazásban.



7.8.4 Riasztás emberi jelenlét észlelése esetén

Ha engedélyezve van, a robot értesíti Önt, ha emberi jelenlétet észlel.



7.8.5 Valós idejű videó

Koppintson a gombra, hogy megtekintse a robot elülső kamerája által közvetített élő videót, ami lehetővé teszi, hogy bármikor és bárhol figyelemmel kísérje kertjét.



7.8.6 Járőrözés

Amíg a robot készenléti állapotban van, az alkalmazáson keresztül elküldheti, hogy járőrözzön a kert bizonyos határain vagy pontjain. A funkció eléréséhez lépjen a > **Járőrözés** elemre.



7.9 Egyedi töltési időszak

A robot töltési idejének meghatározott órára történő beállításához engedélyezheti az **Egyedi töltési időszak** funkciót az alkalmazás **Beállítások > Töltés** menüpontjában. Ha aktiválja, a robot 20%-ra tölti fel magát, ha az akkumulátor töltöttségi szintje alacsony, feltéve, hogy nincs nyírási feladat. A teljes feltöltés csak a kijelölt töltési időszak alatt történik. Az **automatikus újratöltéshez szükséges akkumulátor töltöttségi szintet** és a **feladatok folytatásához szükséges akkumulátor töltöttségi szintet** is testre szabhatja, hogy beállítsa azokat az akkumulátor töltöttségi szinteket, amelyeknél a robot automatikusan visszatér a töltőállomásra, vagy folytatja a befejezetlen fűnyírási feladatokat.



Megjegyzés: A Dreame fejlesztőcsapat folyamatosan végez **OTA (vezeték nélküli)** frissítéseket és karbantartásokat a firmware-en és az alkalmazáson. Kérjük, ellenőrizze a frissítési értesítéseket, vagy engedélyezze az **Automatikus frissítés** funkciót, hogy a firmware és az alkalmazás mindig naprakész legyen, és több funkciót élvezhessen.

8 Karbantartás

A robot jobb teljesítménye és hosszabb élettartama érdekében kérjük, rendszeresen tisztítsa meg és az alábbi gyakorisággal cserélje ki a kopott alkatrészeket:

Alkatrész	Csere gyakorisága
Pengék	6-8 hetente vagy gyakrabban

Megjegyzés: A pengék hátralévő élettartamát az alkalmazás **Beállítások > Fogyóeszközök és Karbantartás** menüpontjában ellenőrizheti. Miután kicserélte a jelzett fogyóeszközöket, lépjen a fogyóeszköz részleteit tartalmazó oldalára, és koppintson a **Kicseréltem** gombra az időzítő visszaállításához.
Megjegyzés: Ha a kertben kijelölt olyan területeket, ahol a robot rendszeres tisztítását és karbantartását végzi, akkor a térképen karbantartási pontokat állíthat be a **Beállítások > Karbantartási pontra állás > Pont szerkesztése** részben. A karbantartási pontok beállítása után egyszerűen csak koppintson az Indulás gombra, és a robotot a kijelölt helyekre irányíthatja a könnyű szervizelés érdekében.

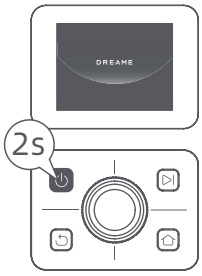
8.1 Tisztítás

Rendszeresen tisztítsa meg robotot, hogy megakadályozza a fűnyesedék és a szennyeződések felhalmozódását és a penge tárcsa és a hajtókerék eltömődését, ami befolyásolhatja a fűnyírást, a dokkolást és a mozgást. Javasoljuk, hogy használjon tisztítókészletet, amely helyi üzletekben vagy online is beszerezhető.

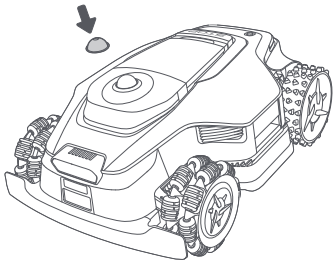
⚠**Figyelmeztetés:** A tisztítás előtt kapcsolja ki a robotot, és húzza ki a töltőállomás csatlakozóját.
Figyelem: A LiDAR károsodásának elkerülése érdekében győződjön meg arról, hogy a LiDAR védőburkolata a LiDAR-on van, mielőtt a robotot fejjel lefelé fordítja.

• **A ház, az alváz és a penge tárcsa:**

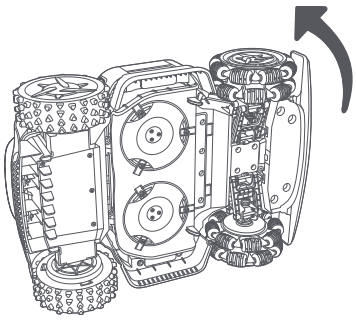
1. Kapcsolja ki a robotot.



2. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.



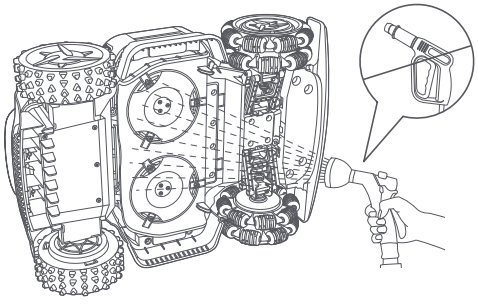
3. Állítsa a robotot az oldalára.



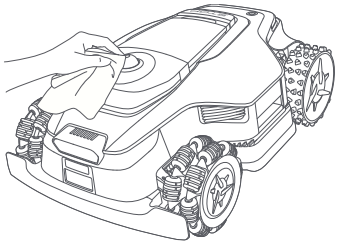
4. Tisztítsa meg a házat, a penge tárcsát és az alvázat egy tömlővel.

⚠**Figyelmeztetés:** A ház tisztításakor ne érintse meg a pengéket. A tisztítás során kérjük, viseljen kesztyűt.

Figyelem: Kérjük, ne használjon nagynyomású mosót a tisztításhoz. Ne használjon tisztítószereket a tisztításhoz.

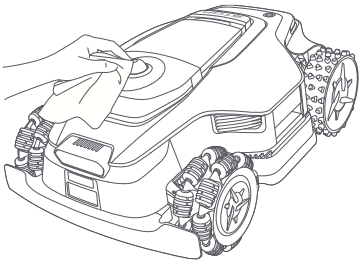


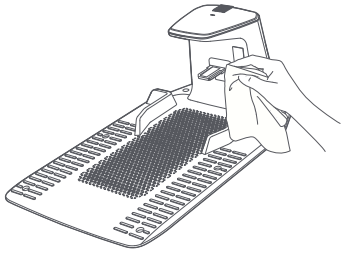
5. Szöszmentes kendővel óvatosan tisztítsa meg a LiDAR érzékelőjét.



- **Töltőérintkezők és elülső kamera:**

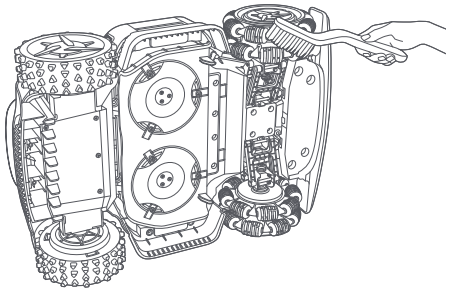
Tiszta ruhával törölje le a robot és a töltőállomás töltőérintkezőit, valamint tisztítsa meg az elülső kamerát is. A tisztítás után tartsa szárazon a töltőérintkezőket és az elülső kamerát.





- **Hajtókerekek:**

Kefével távolítsa el a kerekekről a sarat, hogy biztosítsa a jó tapadást.



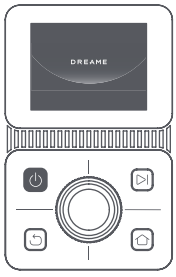
8.2 Az alkatrészek cseréje

- **A pengék cseréje**

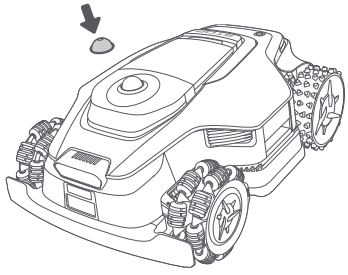
Annak érdekében, hogy a pengék mindig élesek legyenek, kérjük, rendszeresen cserélje le a pengéket. A pengéket ajánlott **6-8 hetente** vagy gyakrabban lecserélni. Kérjük, csak eredeti Dreame pengéket (MBKA10/MQBA10) használjon.

⚠**Figyelmeztetés:** Kérjük, kapcsolja ki a robotot. A pengék cseréje során viseljen védőkesztyűt.
Megjegyzés: A vágórendszer kiegyensúlyozottsága érdekében mindhárom pengét egyszerre cserélje ki.

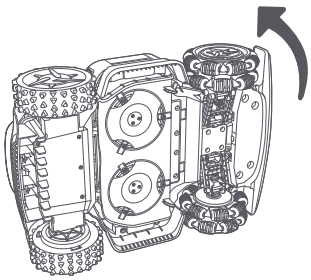
1. Kapcsolja ki a robotot.



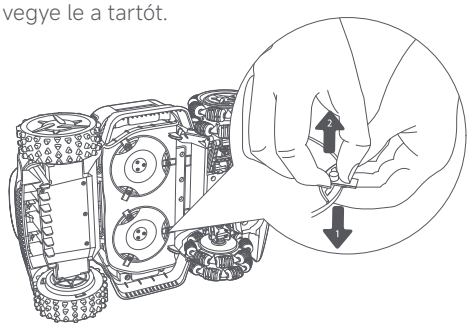
2. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.



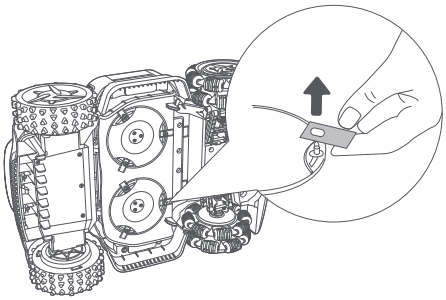
3. Helyezze a robotot egy puha felületre, és fordítsa az oldalára.



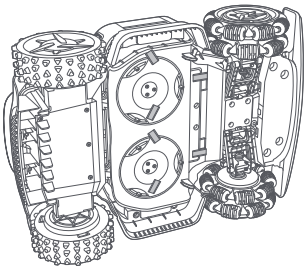
4. A penge tárcsa alatti gomb megnyomásával vegye le a tartót.



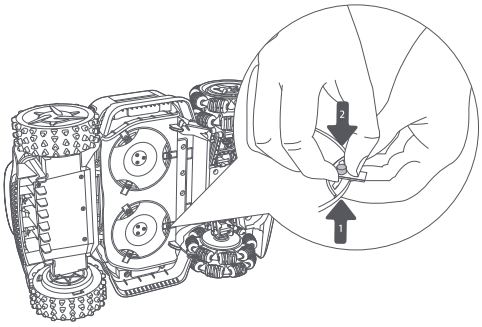
5. Távolítsa el a pengét úgy, hogy a penge furatát a tengellyel egy vonalba állítja.



6. Távolítsa el a 3 pengét és tartót.



7. Nyomja meg a penge tárcsa alatti gombot, és igazítsa a tartó furatát a tengelyhez, hogy rögzítse a tartókat és a pengéket.



8. Győződjön meg arról, hogy a pengék szabadon elforoghatnak.

9 Akkumulátor

Hosszú távú tárolás esetén az akkumulátor védelme érdekében **6 havonta** töltse fel a robotot. Az akkumulátor túlzott lemerülése miatti károsodás nem tartozik a korlátozott garancia hatálya alá. Ne töltse az akkumulátort **45 °C feletti**, vagy **6 °C alatti** hőmérsékleten. Az akkumulátort hosszú távon **-10 és 35 °C közötti** hőmérsékleten tárolja. A károsodás minimalizálása érdekében az akkumulátor ajánlott tárolási hőmérséklete **0 és 25 °C között** van.
Megjegyzés: A robot akkumulátorának élettartama a használat gyakoriságától és a működtetés hosszától függ. Ha az akkumulátor megsérült vagy nem tölthető, ne dobja ki az elhasznált vagy hibás akkumulátort. Kérjük, tartsa be az újrahasznosításra vonatkozó helyi előírásokat.

Alacsony teljesítményű töltési mód:
Az alacsony teljesítményű töltési mód aktiválásakor a töltéssel nem kapcsolatos funkciók letiltásra kerülnek (a kijelző és a hálózat kikapcsol).

- Az alacsony teljesítményű töltési mód engedélyezéséhez tartsa lenyomva egyszerre a ▷| gombot és a ⌂ gombot, majd nyomja meg gyorsan ötször a ↺ gombot. A következő hangutasítás halható: Az alacsony teljesítményű töltési mód be van kapcsolva.
- Az alacsony teljesítményű töltési mód kikapcsolásához indítsa újra a robotot, vagy nyomja meg gyorsan ötször a ⏻ gombot.

10 Téli tárolás

- **A robot**

1. A robot kikapcsolása előtt töltse fel teljesen az akkumulátort.
2. Tisztítsa meg alaposan a robotot a téli tárolás előtt.
3. Helyezze fel a LiDAR védőburkolatot.
4. A robotot száraz helyen, **0 °C feletti** hőmérsékleten tárolja.

- **Töltőállomás**

Csatlakoztassa le a töltőállomás csatlakozóját, és száraz, hűvös helyen, közvetlen napfénytől védve tárolja.
Megjegyzés: A téli tárolás után kérjük, telepítse újra a töltőállomást, és tegye bele a robotot, hogy feltöltse. Ha a töltőállomást más helyre telepíti át, a robot automatikusan frissíti az állomás helyét, amint feltöltődik és elhagyja az állomást. Ha a kertben történt jelentős változások miatt helymeghatározási hibák lépnek fel, ajánlott újra feltérképezni a területet.

11 Szállítás

Hosszú távon történő szállítás esetén győződjön meg arról, hogy a robot ki van kapcsolva. Javasolt az eredeti csomagolás használata. Kérjük, helyezze fel a LiDAR védőburkolatát.
⚠**Figyelmeztetés:** A szállítás előtt kapcsolja ki a robotot.
⚠**Figyelmeztetés:** Emelje fel a robotot a hátsó fogantyúnál fogva, és tartsa a penge tárcsát távol a testétől.

12 Hibakeresés

Probléma	Ok	Megoldás
A robot nincs csatlakoztatva az alkalmazáshoz.	1. A robot nincs a Wi-Fi jel vagy a Bluetooth hatótávolságán belül. 2. A robot ki van kapcsolva vagy újraindul.	1. Ellenőrizze, hogy a robot bekapcsolási folyamata befejeződött-e. 2. Ellenőrizze, hogy a router megfelelően működik-e. 3. Menjen közelebb a robothoz, hogy létrejöjjön a Bluetooth kapcsolat.
A robot fel van emelve.	A kerék nem érinti a talajt.	1. Helyezze vissza a robotot sík felületre. 2. Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg. 3. A robot nem tud átkelni 5,5 cm-nél magasabb tárgyakon. Kérjük, gondoskodjon arról, hogy a talaj egyenletes ott, ahol a robot működik.
A robot megdőlt.	A robot 37°-nál nagyobb mértékben megdőlt.	1. Helyezze vissza a robotot sík felületre. 2. Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg. 3. A robot nem tud 80%-nál (38°) nagyobb lejtőn felkapaszkodni.
A robot elakadt.	A robot elakadt, és nem tud kiszabadulni.	1. Távolítsa el a környező akadályokat, majd próbálkozzon újra. 2. Kézzel vezesse a robotot a térkép egy sík és nyitott helyére, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, próbálkozzon újra, miután a robot a töltőállomásra került. 3. Ellenőrizze, hogy vannak-e gödrök a talajban. A fűnyírás előtt töltse fel a gödröket, hogy a robot ne akadjon el. 4. Ellenőrizze, hogy a környező fű magassága meghaladja-e a 10 cm-t. Beállíthatja az akadálykerülési magasságot, vagy előzetesen lenyírhatja a füvet egy kézi fűnyíróval, hogy a robot ne akadjon el. 5. Ha a robot gyakran elakad ezen a helyen, akkor beállíthatja, hogy ez egy tiltott terület legyen.
A bal és jobb elülső kerekek, valamint a bal és jobb hátsó kerekek meghibásodása.	A kerék nem forog, vagy a kerékmotor meghibásodott.	1. Tisztítsa meg a hátsó kerekeket, majd próbálja meg újra. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A penge tárcsa nem forog.	A penge tárcsa nem tud normál módon forogni, vagy a vágómotorral van probléma.	1. Tisztítsa meg a penge tárcsát, majd próbálja meg újra. 2. Ellenőrizze, hogy a környező fű magassága meghaladja-e a 10 cm-t. Kézi fűnyíróval előre lenyírhatja a gyepet, hogy a penge tárcsát ne akadályozza a magas fű. 3. Ellenőrizze, hogy van-e víz a penge tárcsa alatt. Ha van, vigye a robotot száraz helyre, majd próbálja meg újra. 4. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A penge tárcsa nem mozog felfelé vagy lefelé.	A penge tárcsa nem mozog felfelé vagy lefelé.	1. Tisztítsa meg a penge tárcsát, majd próbálja meg újra. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.

Probléma	Ok	Megoldás
A penge tárcsa nem mozdul el oldalra.	A penge tárcsa nem mozdul el oldalra.	1. Tisztítsa meg a vágórendszert, és távolítsa el az esetleges szennyeződéseket vagy idegen tárgyakat. 2. Ha ez a hiba továbbra is fennáll, először tiltsa le az EdgeMaster™ funkciót. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Ütköző hiba.	Az első ütköző érzékelője folyamatosan bekapcsol.	1. Ellenőrizze, hogy a robot nem szorult-e be valahova. 2. Finoman nyomja meg az ütközőt, és győződjön meg arról, hogy az visszapattan. 3. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Töltési hiba.	A robot dokkol a töltőállomáson, de probléma merült fel a töltőárammal vagy -feszültséggel kapcsolatban.	1. Ellenőrizze, hogy a töltőállomás megfelelően van-e csatlakoztatva a tápellátáshoz. 2. Ellenőrizze, hogy a robot és a töltőállomás töltőérintkezői tiszták-e. 3. Az ellenőrzés befejezése után próbálja meg újra dokkolni a robotot a töltőállomáson. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Az akkumulátor hőmérséklete túl magas.	Az akkumulátor hőmérséklete ⩾ 60 °C.	1. A robotot olyan helyen használja, ahol a környezeti hőmérséklet 40 °C alatt van. Várhat, amíg az akkumulátor hőmérséklete automatikusan lecsökken. 2. Kikapcsolhatja a robotot, majd egy idő után újraindíthatja. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Az akkumulátor hőmérséklete magas.	Az akkumulátor hőmérséklete ⩾ 45 °C.	1. Ha az akkumulátor hőmérséklete 45 °C felett van, a töltés sikertelen lehet. 2. A robotot olyan helyen használja, ahol a környezeti hőmérséklet 40 °C alatt van.
Az akkumulátor hőmérséklete alacsony.	Az akkumulátor hőmérséklete ⩽ 6 °C.	1. Ha az akkumulátor hőmérséklete 6 °C alatt van, a töltés sikertelen lehet. 2. A robotot olyan helyen használja, ahol a környezeti hőmérséklet 6 °C fölött van.
A LiDAR blokkolva.	A LiDAR el van takarva (például a LiDAR védőburkolat nincs eltávolítva).	1. Távolítsa el a LiDAR védőburkolatát, majd próbálja meg újra. 2. Ha a robot tetején található LiDAR nagyon koszos, tisztítsa meg szöszmentes kendővel, majd próbálja meg újra.
LiDAR működési hiba.	A LiDAR nagyon koszos, vagy érzékelőhiba jelentkezett.	1. Ellenőrizze, hogy a LiDAR nem szennyeződött-e. Szükség esetén tisztítsa meg, majd próbálja meg újra. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A LiDAR koszos.	A LiDAR koszos.	Törölje le a robot tetején található LiDAR érzékelőt egy tiszta ruhával. A tisztítás után tartsa szárazon a LiDAR-t.

Probléma	Ok	Megoldás
A LiDAR hőmérséklete magas.	A LiDAR hőmérséklete ⩾ 80 °C.	1. A robot automatikusan megpróbál visszatérni a töltőállomásra, hogy lehűljön. 2. Ügyeljen arra, hogy a robot 40 °C alatti környezeti hőmérsékleten működjön. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás akkor áll le, amikor a hőmérséklet normál tartományba csökken. 4. A robot automatikusan folytatja a működést, miután a riasztás leáll. 5. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A LiDAR hőmérséklete túl magas.	A LiDAR hőmérséklete ⩾ 90 °C.	1. A LiDAR a magas hőmérséklet miatt kikapcsol. 2. Ügyeljen arra, hogy a robot 40 °C alatti környezeti hőmérsékleten működjön. 3. Helyezze a robotot árnyékos, hűvös és jól szellőző helyre. A riasztás akkor áll le, amikor a hőmérséklet normál tartományba csökken. 4. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A robot elveszett.	A pozíció elveszett.	1. Ellenőrizze, hogy a robot tetején található LiDAR szennyeződött-e. A szennyeződés befolyásolja a pozicionálást. 2. Kézzel vezesse a robotot a térkép egy nyitott helyére, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 3. Ha a helymeghatározás nem áll helyre, távirányítással vezesse vissza a robotot az alkalmazás segítségével a töltőállomásra, majd indítsa el a fűnyírási feladatot.
Érzékelő hiba.	Érzékelő hiba.	1. Indítsa újra a robotot, és próbálja meg újra. 2. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
A robot a tiltott területre került.	A robot a tiltott területre került.	1. Kézzel vezesse ki a robotot a tiltott területről, majd próbálja meg újra. 2. Az alkalmazáson keresztül távvezérléssel vezesse ki a robotot a tiltott területről, majd próbálja meg újra.
A robot a térkép határain kívül van.	A robot a térkép határain kívül van.	1. Kézzel vezesse a robotot a térkép határain belülre, majd próbálja meg újra. 2. Az alkalmazás segítségével távirányítással vezesse a vissza a robotot a térkép határain belülre, majd próbálja meg újra.
Aktiválódott a vészleállítás.	Megnyomták a robot leállító gombját.	Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg.
Alacsony akkumulátor töltöttség. A robot hamarosan leáll.	Az akkumulátor töltöttségi szintje ⩽ 10%.	Dokkolja a robotot a töltőállomáson, hogy feltöltse.
A robot nincs a térképen. Lopásveszély.	A robot nincs a térképen.	1. Írja be a PIN kódot a roboton, majd erősítse meg. 2. Az alkalmazás Beállítások menüpontjában kikapcsolhatja a Riasztás térképtől való eltérés esetén funkciót.

Probléma	Ok	Megoldás
Nem sikerült visszatérni a töltőállomásra.	A robot nem találja a töltőállomást, amikor visszatér a töltőállomásra.	1. Ellenőrizze, hogy vannak-e akadályok, amelyek blokkolják a robotot. Távolítsa el az akadályokat, és próbálja meg újra. 2. Az alkalmazás segítségével vezesse vissza a robotot a töltőállomásra.
Nem sikerült dokkolni a töltőállomáson.	A robot megtalálja a töltőállomást, de nem tud dokkolni.	1. Ellenőrizze, hogy az állomáson lévő fényvisszaverő fóliák nem szennyezettek-e vagy nincsenek-e eltakarva. 2. Ellenőrizze, hogy vannak-e akadályok az állomás előtt. 3. Ellenőrizze, hogy nem helyezték-e át az állomást. 4. Ellenőrizze, hogy az alaplemezt nem borítja-e vastagon sár. 5. Ellenőrizze, hogy az állomás lejtőn áll-e. 6. Ellenőrizze, hogy az állomásnak van-e tápellátása. 7. Távirányítóval vagy kézzel segítsen a robotnak a töltőállomáshoz dokkolni.
A helymeghatározás sikertelen.	A helymeghatározás sikertelen, amikor a robot megpróbálja elindítani a fűnyírási feladatot.	1. Valami akadályozhatja a LiDAR működését. Kézzel vezesse a robotot a térkép egy sík és nyitott helyére, majd próbálja meg újra elindítani a feladatot. 2. Ha a hiba továbbra is fennáll, kérjük, próbálkozzon újra, miután a robot dokkolt a töltőállomáson.
Az állomás előtt nincs elegendő hely a forduláshoz.	Az állomás előtt nincs elegendő hely a forduláshoz.	1. Ha az állomás a térkép szélén vagy azon belül helyezkedik el, gondoskodjon arról, hogy az állomás alaplemezének elülső része és a térkép határa között legalább 1 m szabad hely legyen; ellenkező esetben a robot nem tud megfordulni. 2. Helyezze át az állomást, vagy módosítsa a térképet a Térkép szerkesztése menüpontban.
Az útvonalon akadály található.	Az útvonalon akadály található.	1. Ellenőrizze, hogy van-e beállítva tiltott terület az útvonalon. 2. Ellenőrizze, hogy vannak-e akadályok, amelyek blokkolják a robotot. 3. Ha a robot továbbra sem tud elhaladni, törölje az útvonalat a Térkép szerkesztése menüpontban, és állítson be egy újat.
Az elülső kamera koszos.	Az elülső kamera koszos.	Törölje le az elülső kamerát egy tiszta ruhával.
Probléma van az elülső kamerával.	Probléma van az elülső kamerával.	1. Törölje le az elülső kamerát egy tiszta ruhával. 2. Próbálja meg újraindítani a robotot. 3. Ha a probléma továbbra is fennáll, kérjük, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.
Elülső kamera eltakarva.	Elülső kamera eltakarva.	Törölje le az elülső kamerát egy tiszta ruhával.
Az automatikus feltérképezés során határészlelési hiba történt.	Az automatikus feltérképezés során határészlelési hiba történt.	1. Ügyeljen arra, hogy a fényviszonyok megfelelőek legyenek, se túl világos, se túl sötét ne legyen. 2. Győződjön meg arról, hogy az időjárás tiszta, nincs köd vagy eső. 3. Győződjön meg arról, hogy az elülső kamera tiszta és nincs eltakarva. 4. Győződjön meg arról, hogy a talaj felülete egyenletes, mivel a bukkanók befolyásolhatják az érzékelést. 5. Ha a határfelismerés továbbra sem működik, váltson át a távirányító módra a térképezési feladatokhoz.
Rendellenes rezgések.	Rendellenes rezgések.	1. Ellenőrizze a penge tárcsa épségét, hogy megállapítsa, nincs-e rajta sérülés. Ha sérülést talál, cserélje ki a tárcsát. 2. Ha a tárcsa sértetlen, vegye fel a kapcsolatot az ügyfélszolgálattal.

13 Műszaki adatok

		A3 2500	A3 3500
Alapvető információk	Termék neve	Dreame robotfűnyíró A3 AWD Pro	
	Márka	Dreame	
	Modell	MXXA8300	MXXA9300
	Méretek	740×532×325 mm	
	Súly (akkumulátorral együtt)	24,3 kg	
Fűnyírás	Ajánlott munkakapacitás	2500 m^2	3500 m^2
	Nyírási hatékonyság (EGMF szabvány)	Normál: 2500 m^2/24 óra Hatékony: 3500 m^2/24 óra Gyors: 5000 m^2/24 óra	
	Nyírási magasság	3–10 cm (5 mm-es lépésekben)	
	Nyírási szélesség	40 cm	
	Töltési idő [2]	55 perc	85 perc
Zajkibocsátás	Hangteljesítményszint, LWA	65 dB(A)	
	Hangteljesítményszint bizonytalansága, KWA	3 dB(A)	
	Hangnyomásszint, LpA	54 dB(A)	
	Hangnyomásszint bizonytalansági, KpA	3 dB(A)	
Munkakörülmények	Üzemi hőmérséklet	0~50 °C Ajánlott: 10~35 °C	
	Hőmérséklet hosszú távú tárolás esetén	-10~35 °C Ajánlott: 0~25 °C	
	IP-besorolás	Robot: IPX6 Töltőállomás: IPX4 Tápegység: IP67	
	A nyírandó terület maximális lejtése	80%	
Csatlakozási lehetőségek	Bluetooth frekvenciatartomány	2,4 GHz–2,4835 GHz	
	Max. RF teljesítmény	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	2,4 GHz-es Wi-Fi (2400–2483,5M)	
	Kapcsolat szolgáltatás [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A3 2500	A3 3500
Meghajtó-motor	Haladási sebesség távirányí-tás esetén	0,45 m/s–0,8 m/s	
	Haladási sebesség fűnyírás közben	Normál: 0,35 m/s Hatékony: 0,6 m/s Gyors: 0,8 m/s	
	Motor típusa	Kerékagymotor	
Vágómotor	Fordulatszám	2800/perc	
Akkumulátor (robot)	Akkumulátor modell	MBPA20	MBPA30
	Akkumulátor típusa	Lítium akkumulátor	
	Névleges kapacitás	5000 mAh	7500 mAh
	Névleges feszültség	Max. 36 V	
Tápegység	Töltő modellje	MPAA30	
	Bemeneti feszültség	100–240 V AC	
	Kimeneti feszültség	42 V	
	Kimeneti áramerősség	5 A	
Töltőállomás	Töltőállomás modellje	MCA20	
	Bemeneti feszültség	42 V	
	Kimeneti feszültség	42 V	
	Bemeneti áramerősség	5 A	
	Kimeneti áramerősség	5 A	

Szabvá-nyok	Sáv	Feltöltés (MHz)	Letöltés (MHz)	Max. RF kimeneti teljesítmény	GNSS	Frekvencia-sáv
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/GLO-NASS/BDS/ Galileo/ QZSS	1559–1592 MHz
	3	1710 –1785	1805 –1880	23 ± 2		
	7	2500 –2570	2620 –2690	23 ± 2		
	8	880 –915	925 –960	23 ± 2		
	20	832 –862	791 –821	23 ± 2		
	28	703 –748	758 –803	23 ± 2		
	38	2570 –2620	2570 –2620	23 ± 2		
	40	2300 –2400	2300 –2400	23 ± 2		
	41	2496 –2690	2496 –2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 –1980	2110 –2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Töltési idő akkor érvényes, amikor a robot alacsony akkumulátor töltöttségi szint esetén automatikusan visszatér a töltőállomásra.
[3] Az alábbi országok/régiók tartoznak ide: Albánia, Andorra, Ausztria, Belgium, Bosznia-Hercegovina, Bulgária, Horvátország, Ciprus, Cseh Köztársaság, Dánia, Észtország, Finnország, Franciaország, Németország, Görögország, Guernsey, Magyarország, Izland, Írország, Olaszország, Koszovó, Lettország, Liechtenstein, Litvánia, Luxemburg, Macedónia, Málta, Moldova, Monaco, Montenegró, Hollandia, Norvégia, Lengyelország, Portugália, Románia, Szerbia, Szlovákia, Szlovénia, Spanyolország, Svédország, Svájc, Egyesült Királyság, Ukrajna.

Megjegyzés: A műszaki adatok változhatnak, mivel termékeinket folyamatosan fejlesztjük. A legfrissebb információkért látogasson el weboldalunkra: https://global.dreametech.com.

DREAME

EU Megfelelőségi Nyilatkozat

Ezt az EU megfelelőségi nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelőssége mellett állítja ki.

LEADCREATE GLOBAL TRADING (SINGAPORE) PTE. LTD.
11 BEACH ROAD, #03-01, CRASCO BUILDING, SINGAPORE 189675

A Dreame nevében kijelentem, hogy a termék
Leírás **Robotfűnyíró (tápegységgel és akkumulátorral együtt)**
Típus **Modell: MXXA8300/MXXA9300/MXXA9301**
Akkumulátor modell: MBPA20/MBPA30/MBPA40
Tápegység modell: MPAA30
Funkció **Fűnyírás / Készülék táplálása / Készülék töltése**

Megfelel a következő irányelveknek
2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Megfelel a következő szabványoknak,
EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2:2019+A15:2021, EN 50636-2-107:2015+A1+A2:2020+A3: 2021, EN 60335-2-29:2004+A2+A11:2018, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017+A11:2020, EN 55014-2:2015, EN IEC 61000-3-2:2019, EN 6 1000-3-3:2013+A1:2019, EN ISO 3744:2005, EN300 328V2.2.2, EN 301 489-1V2.2.3, EN 301 489-17 V3.2.4, EN IEC 62311:2020, EN 61558-1:2005+A1:2009, EN 61558-2-16:2 009+A1:2013, EN 55011:2016+A11:2020, EN 303 447 V1.1.1, EN 55032:2015+A11:2020, EN 55035:2017+A11:2020 EN 18031-1:2024, EN 18031-2:2024, IEC 62133-2:2017+A1: 2021 63000:2018

Megfelelő előírások,
Akkumulátor rendelet (EU) 2023/1542

A gyártó meghatalmazott EU képviselője
Dreame Technology Netherlands B.V.
Spicalaan 29, 2132JG Hoofddorp
+31207932050 Mellék 800
compliance.eu@dreame.tech

Kiadás helye: Szucsou

Kiadás dátuma: 2025.05.05.

Kiadó aláírása: Bin. Wang

Kiadó neve: Bin Wang

Kiadó beosztása: Minőségirányítási igazgató

CE

11 BEACH ROAD, #03-01, CRASCO BUILDING, SINGAPORE 189675

MADE IN CHINA