



DREAME

Robot koszący
DREAME A2 2000

INSTRUKCJA OBSŁUGI

Tłumaczenie oryginalnej instrukcji obsługi

Spis treści

1 Instrukcje bezpieczeństwa	P83
2 Wprowadzenie do produktu	P87
3 Montaż	P90
4 Przed pierwszym użyciem	P92
5 Wygeneruj mapę ogrodu	P98
6 Sposób działania	P103
7 Aplikacja Dreamehome	P106
8 Konserwacja	P109
9 Bateria	P113
10 Przechowywanie w okresie zimowym	P113
11 Transport	P113
12 Rozwiązywanie problemów	P114
13 Specyfikacja	P119

1 Instrukcje bezpieczeństwa

1.1 Ogólne instrukcje bezpieczeństwa

- Przed użyciem produktu uważnie przeczytaj i zrozum instrukcję obsługi.
- Do produktu używaj tylko wyposażenia rekomendowanego przez Dreame. Każde inne użycie jest niewłaściwe.
- Nie pozwalaj, by dzieci znajdowały się lub bawiły się w pobliżu działającego urządzenia.
- Nie używaj produktu tam, gdzie ludzie nie są świadomi jego obecności.
- Nie biegaj, sterując ręcznie produktem za pomocą aplikacji Dreamehome. Zawsze chodź, uważając na kroki stawiane na zbozcach i cały czas utrzymuj równowagę.
- Unikaj używania produktu gdy ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta znajdują się na obszarze jego pracy.
- Jeżeli używasz produktu w miejscach publicznych, umieść znaki ostrzegawcze wokół obszaru pracy o następującej treści: „Uwaga! Automatyczna kosiarka trawy! Trzymaj się z dala od urządzenia! Nadzoruj dzieci!”
- Noś wytrzymałe obuwie i długie spodnie podczas obsługi produktu.
- Aby uniknąć zniszczenia produktu oraz wypadków z udziałem pojazdów i osób, nie ustawiaj obszarów pracy lub ścieżek transportu wzdłuż ścieżek publicznych.
- Nie dotykaj ruchomych, niebezpiecznych części, takich jak tarcza tnąca, zanim zupełnie się nie zatrzymają.
- W przypadku urazu lub wypadku poszukaj pomocy medycznej.
- Przed usunięciem blokad, przeprowadzaniem konserwacji lub sprawdzaniem produktu, **WYŁĄCZ** go. Jeżeli produkt wibruje nieprawidłowo, przed ponownym uruchomieniem, sprawdź czy nie doznał uszkodzeń. Nie używaj produktu, gdy jakkolwiek część jest zepsuta.
- Nie umieszczaj kabla głównego na obszarze, na którym produkt będzie kosił. Stosuj się do instrukcji dotyczących instalacji kabla.
- Używaj tylko stacji ładującej dołączonej do zestawu, aby naładować produkt. Niepoprawne użycie może skutkować porażeniem prądem, przegrzaniem lub wyciekami żrącej cieczy z baterii. W przypadku wycieku elektrolitu, przepłukać wodą/środkiem neutralizującym i zgłosić się po pomoc medyczną, jeżeli żrąca ciecz dostanie się do oczu.
- Podłączając kabel główny do gniazdka elektrycznego, użyj wyłącznik różnicowoprądowy (RCD) o maksymalnym prądzie wyzwalającym 30 mA.
- Używaj tylko oryginalnych baterii rekomendowanych przez Dreame. Zapewnienie bezpieczeństwa z nieoryginalnymi bateriami jest niemożliwe. Nie używaj baterii jednorazowych.
- Trzymaj przedłużacze z dala od ruchomych, niebezpiecznych części, aby uniknąć uszkodzenia przewodu, które może doprowadzić do kontaktu z żywymi częściami.
- Ilustracje wykorzystane w niniejszym dokumencie mają jedynie charakter poglądowy. Należy odnieść się do rzeczywistego produktu.
- Nigdy nie pozwalaj dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub psychicznych lub nieposiadającym doświadczenia i wiedzy lub niezaznajomionym z niniejszymi instrukcjami na używanie tego urządzenia. Przepisy lokalne mogą ograniczać wiek operatora.
- Nie podłączaj ani nie dotykaj uszkodzonego kabla, dopóki nie zostanie on odłączony od gniazdka elektrycznego. Jeżeli kabel zostanie zniszczony podczas działania, odłącz wtyczkę z gniazdka elektrycznego. Zużyty lub uszkodzony kabel zwiększa ryzyko porażenia prądem i powinien zostać zastąpiony przez serwisantów.
- Nie popychaj produktu na siłę ani zbyt szybko, to może go uszkodzić.
- Aby zachować zgodność z wymogami dotyczącymi ekspozycji na promieniowanie RF, należy utrzymać odległość separacyjną 35 cm między urządzeniem a człowiekiem.
- Dla celów doładowania akumulatora stosuj tylko odłączany moduł zasilacza dostarczany wraz z urządzeniem.

1.2 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące instalacji

- Unikaj instalowania stacji ładującej w miejscach, gdzie ludzie mogą się o nią potknąć.
 - Nie instaluj stacji ładującej w miejscach, gdzie istnieje ryzyko wystąpienia stojącej wody.
 - Nie instaluj stacji ładującej, w tym żadnych akcesoriów, w zasięgu 60 cm od jakichkolwiek materiałów palnych.
- Awaria lub przegrzewanie się stacji ładującej oraz źródła zasilania stanowią zagrożenie pożarowe.

1.3 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące działania

- Trzymaj dłonie i stopy z dala od obracających się ostrzy. Nie umieszczaj dłoni ani stóp w pobliżu lub pod produktem, gdy jest on włączony.
- Nie podnoś ani nie przenoś produktu, gdy jest włączony.
- Użyj trybu parkowania lub **WYŁĄCZ** produkt, gdy w obszarze pracy znajdują się ludzie, a zwłaszcza dzieci lub zwierzęta.
- Upewnij się, że na trawniku nie ma takich obiektów jak kamienie, gałęzie, narzędzia lub zabawki. W przeciwnym razie, ostrza w kontakcie z nimi, mogą ulec zniszczeniu.
- Nie kładź przedmiotów na produkcie lub stacji ładowania.
- Nie używaj produktu, gdy przycisk **STOP** nie działa.
- Unikaj kolizji pomiędzy produktem a ludźmi lub zwierzętami. Jeżeli osoba lub zwierzę wejdą w drogę produktu, zatrzymaj go natychmiast.
- Zawsze **WYŁĄCZAJ** produkt, jeżeli nie pracuje.
- Nie używaj produktu, gdy jednocześnie działa zraszacz wynurzalny. Użyj funkcji harmonogramu, aby upewnić się, że produkt i zraszacz wynurzalny nie działają w tym samym czasie.
- Unikaj umieszczania kanałów łączenia tam, gdzie są zainstalowane zraszacze wynurzalne.
- Nie używaj produktu w miejscach, gdzie znajduje się stojąca woda, na przykład podczas obfitych opadów deszczu lub gdzie gromadzi się woda.

1.4 Instrukcje bezpieczeństwa dotyczące konserwacji

- **WYŁĄCZ** produkt podczas konserwowania.
- Po umyciu, upewnij się, że produkt znajduje się na ziemi, w jego naturalnej pozycji, a nie do góry nogami.
- Nie odwracaj produktu, aby wyczyścić obudowę. Jeżeli odwrócisz go w celach czyszczenia, upewnij się, że zostanie on przywrócony do właściwej mu pozycji. Ten środek ostrożności jest konieczny, aby zapobiec przedostaniu się wody do silnika i potencjalnemu zakłóceniu normalnego funkcjonowania.
- Przed czyszczeniem lub konserwacją stacji ładującej, odłącz wtyczkę ze stacji ładującej lub włącz urządzenie blokujące.
- Nie używaj myjek wysokociśnieniowych lub rozpuszczalników, aby wyczyścić produkt.

1.5 Bezpieczeństwo baterii

Baterie litowo-jonowe mogą eksplodować lub powodować pożar, gdy zostaną rozmontowane, spowodują zwarcie, wystawione na działanie wody, ognia lub wysokich temperatur. Obchodź się z nimi z ostrożnością, nie rozmontowuj lub nie otwieraj baterii, a także unikaj jakichkolwiek form elektronicznych/mechanicznych uszkodzeń. Przechowuj z dala od bezpośredniego światła słonecznego.

1. Używaj tylko ładowarki i zasilacza dostarczonych przez producenta. Użycie niewłaściwych ładowarek lub zasilaczy może spowodować porażenie prądem i/lub przegrzanie.

2. NIE PRÓBUJ NAPRAWIAĆ LUB MODYFIKOWAĆ BATERII! Próby naprawy mogą skutkować poważnymi obrażeniami ciała w wyniku eksplozji lub porażenia prądem. Jeżeli dojdzie do wycieku, uwolnione elektrolity będą żrące i toksyczne.

3. To urządzenie zawiera baterie, które mogą być wymieniane jedynie przez wykwalifikowane osoby.

1.6 Pozostałe niebezpieczeństwa

Aby uniknąć urazów, do wymiany ostrzy zakładaj rękawice ochronne.

1.7 Symbole i naklejki

	OSTRZEŻENIE - Przeczytaj instrukcję obsługi przed przystąpieniem do obsługi urządzenia.
	OSTRZEŻENIE - Zachowaj bezpieczną odległość od urządzenia podczas jego pracy.
	OSTRZEŻENIE - Uruchom urządzenie blokujące przed rozpoczęciem pracy przy produkcie lub podnoszeniu go.
	OSTRZEŻENIE - Nie jeźdź na urządzeniu.
	OSTRZEŻENIE - Wyrzucanie tego produktu jako zwykły odpad domowy jest zabronione. Upewnij się, że produkt został poddany recyklingowi zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.

	Ten produkt jest zgodny z obowiązującymi dyrektywami WE.
	Klasa III
	Przed ładowaniem, zapoznaj się z instrukcją.
	Prąd stały
	Klasa II

ZAMIERZONE UŻYCIE

Produkt ogrodowy jest przeznaczony do koszenia trawnika domowego. Jest zaprojektowany do częstego koszenia, co pozwala utrzymać zdrowszy i lepiej wyglądający trawnik niż kiedykolwiek wcześniej. W zależności od wielkości trawnika, kosiarka może być zaprogramowana do pracy w dowolnym czasie lub z dowolną częstotliwością. Nie nadaje się do kopania, zamywania ani odśnieżania.

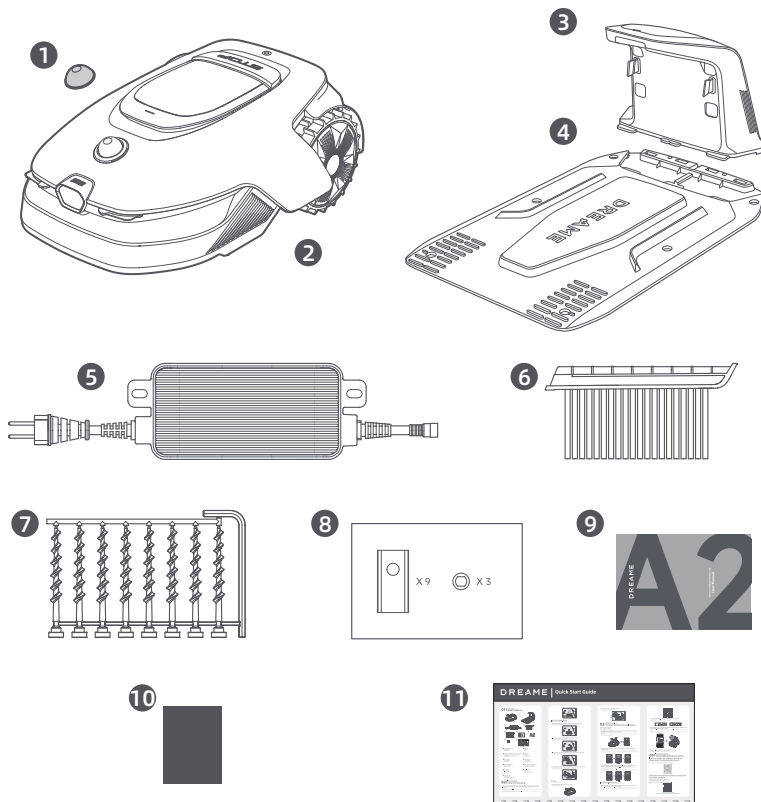


Niniejszym TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. deklaruje, że sprzęt radiowy modelu Dreame MXXA8203/ MXXA8202 jest zgodny z Dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod poniższym adresem internetowym: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Szczegółowa e-instrukcja znajduje się na stronie <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

2 Wprowadzenie do produktu

2.1 Zawartość pudełka



1 Pokrywa lidar

2 Robot

3 Wieża ładowania
(z 10 m kablem)

4 Płyta podstawowa

5 Źródło zasilania

6 Szczotka czyszcząca

7 Śrubki x 8, imbus

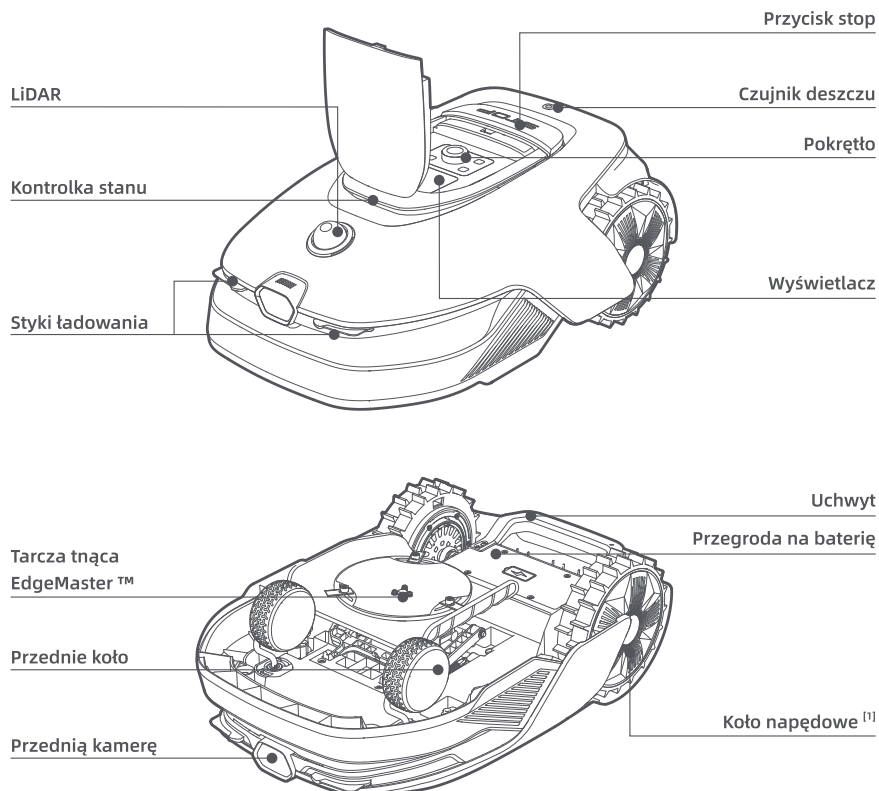
8 Zapasowe ostrza x 9 i oprawki x 3

9 Instrukcja użytkownika

10 Niestrzępiąca się szmatka

11 Skrócona instrukcja użytkownika

2.2 Przegląd produktów



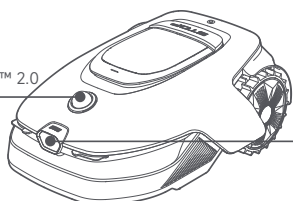
[1] Wyposażony w silniki piastowe.

2.3 OmniSense™ 2.0: Ultra-czujnik 3D z kamerą AI

Podnieś pielęgnację trawnika na wyższy poziom dzięki OmniSense™ 2.0 – rewolucyjnemu systemowi ultra-czujników 3D, wyposażonemu w kamerę HDR wspomaganą algorytmem, który zapewnia dokładniejsze i bardziej kompleksowe rozpoznawanie środowiska 3D ogrodu.



System ultradokładnych czujników 3D OmniSense™ 2.0



Wielokierunkowa funkcja unikania przeszkód 3D wspomagana przez AI



2.4 Usługa Link z GPS i łącznością 4G

Robot jest wyposażony w usługę Link, oferującą łączność komórkową 4G.

Aktywuj usługę łączenia się z internetem

Włącz robota, a usługa łączenia się z Internetem aktywuje się automatycznie.  rozświecili się na wyświetlaczu robota i w aplikacji, co oznacza, że aktywacja się powiodła. Możesz sprawdzić status użytkowania usługi Link w sekcji **Połączenia** w aplikacji.

Po aktywowaniu usługi Link możesz zdalnie monitorować status swojego robota i uruchamiać zadania koszenia bez połączenia Wi-Fi. Dodatkowo, wbudowany moduł GPS umożliwia śledzenie lokalizacji w czasie rzeczywistym, zwiększając zdolności antykradzieżowe robota. Możesz śledzić jego położenie w dowolnym momencie i z dowolnego miejsca oraz otrzymywać powiadomienia, jeśli opuści wyznaczony obszar na mapie.

Usługa Link jest oferowana bezpłatnie przez pierwszy rok od momentu aktywacji. Aby przedłużyć usługę po jej wygaśnięciu, proszę skontaktować się z zespołem obsługi posprzedażowej Dreame pod adresem dreamesupport@dreame.tech.

2.5 Czujniki

Nazwa	Opis
LiDAR	Uzyskuje informacje o wpływie na środowisko i ułatwia robotowi ustalanie lokalizacji, omijanie przeszkód oraz wyczuwanie wody i brudu. Zasięg detekcji (przy 100 klx): 40 m przy 10% refleksyjności, 70 m przy 80% refleksyjności Pole widzenia: 360° (w poziomie) × 59° (w pionie)
Przednią kamerę	Wykrywa przeszkody, granice trawnika oraz obecność ludzi. Kąt widzenia: 89° (poziomy), 58° (pionowy), 97° (przekątna) Rozdzielczość: 2 MP
GPS	Możesz śledzić lokalizację robota w czasie rzeczywistym w Mapach Google za pośrednictwem aplikacji.

3 Montaż

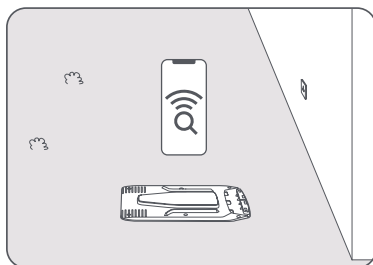
3.1 Wybierz odpowiednie miejsce

- Umieść stację ładowania na równej powierzchni blisko krawędzi trawnika i gniazdka zasilania. Zaleca się umieścić stację ładowania w miejscu z silnym sygnałem Wi-Fi.

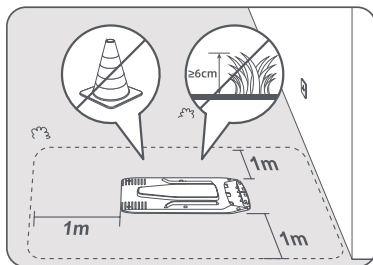
Uwaga: Siłę sygnału Wi-Fi możesz sprawdzić przy pomocy urządzenia mobilnego. Duża siła sygnału Wi-Fi zwiększa stabilność połączenia między robotem a aplikacją.

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

Ważne: Jeśli stacja ładująca znajduje się na zboczu, upewnij się, że nachylenie nie jest zbyt strome, aby zapobiec ześlizgiwaniu się robota i nieudanym dokowaniu.

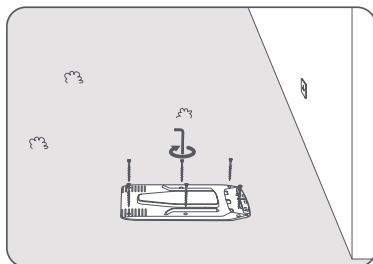


- Przestrzeń w obrębie **1 m** po lewej, prawej i naprzeciw stacji powinna być pusta i pozbawiona przeszkód. Upewnij się, że trawa wokół miejsca, w którym znajduje się robot, jest krótsza niż **6 cm**. Jeżeli trawa jest wyższa, najpierw skosź ją przy pomocy konwencjonalnej kosiarki. Wysoka trawa utrudnia robotowi powrót do stacji ładowania.

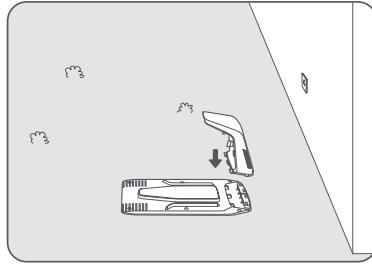


3.2 Zmontuj stację ładowania

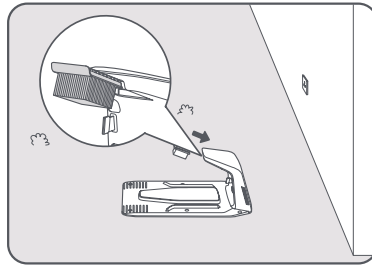
- 1 Przymocuj płytę podstawową do gruntu przy pomocy śrubek i imbusa,



- ❷ Wsuń wieżę ładowania w odpowiednie miejsce płyty podstawowej, aż usłyszysz kliknięcie.

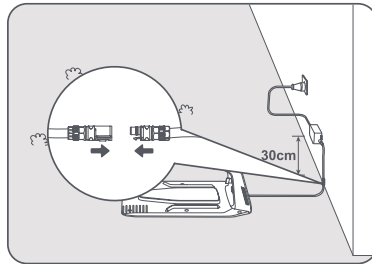


- ❸ Włóż szczotkę czyszczącą do wieży ładującej, wyrównując zakładkę z otworem.

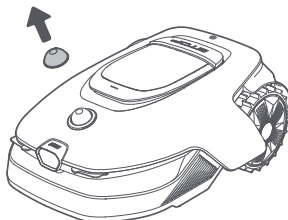


- ❹ Podłącz kabel do źródła zasilania. Następnie włóż kabel do gniazdka. Upewnij się, że źródło zasilania znajduje się zawsze przynajmniej **30 cm** nad ziemią.

Uwaga: Jeżeli wszystko zostanie podłączone poprawnie, dioda LED zacznie świecić stałym światłem **niebieskim**, gdy będzie zasilanie.



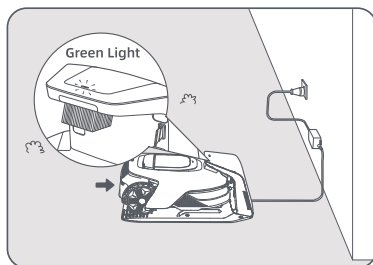
- ❺ Zdejmij pokrywę lidar.



6 Umieść robota w stacji ładowania, aby go naładować. Upewnij się, że robot został poprawnie podłączony do stacji ładowania.

Uwaga: Lampka kontrolna będzie migać na **zielono**, gdy robot będzie pomyślnie się ładować w stacji ładowania.

Uwaga: Jeśli chcesz dodać garaż dla dodatkowej ochrony, użyj odpowiedniego garażu Dreame, dostępnego w lokalnych sklepach lub online. Używanie garażu innego niż Dreame może powodować problemy podczas ładowania.

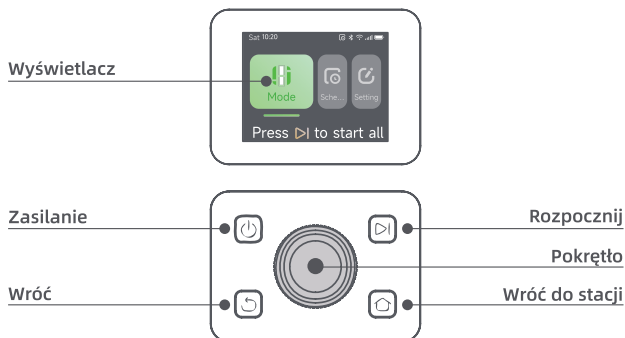


Dioda LED na stacji ładowania

Kolory diody LED	Znaczenie
Czerwony; dioda świeci nieprzerwanie/mruga	1. Stacja ładowania ma problem (na przykład z przepływem prądu bądź napięciem).
	2. Robot dokuje w stacji ładowania, ale ładowanie nie przebiega poprawnie (na przykład w przypadku zwarcia na stykach ładowania).
Niebieski; dioda świeci nieprzerwanie.	Stacja ładowania jest zasilana. Robot nie znajduje się w stacji ładowania.
Zielony; dioda mruga.	Robot ładuje się w stacji ładowania.
Zielony; dioda świeci nieprzerwanie	Robot jest naładowany w stacji ładowania.

4 Przed pierwszym użyciem

4.1 Zapoznaj się z panelem sterowania



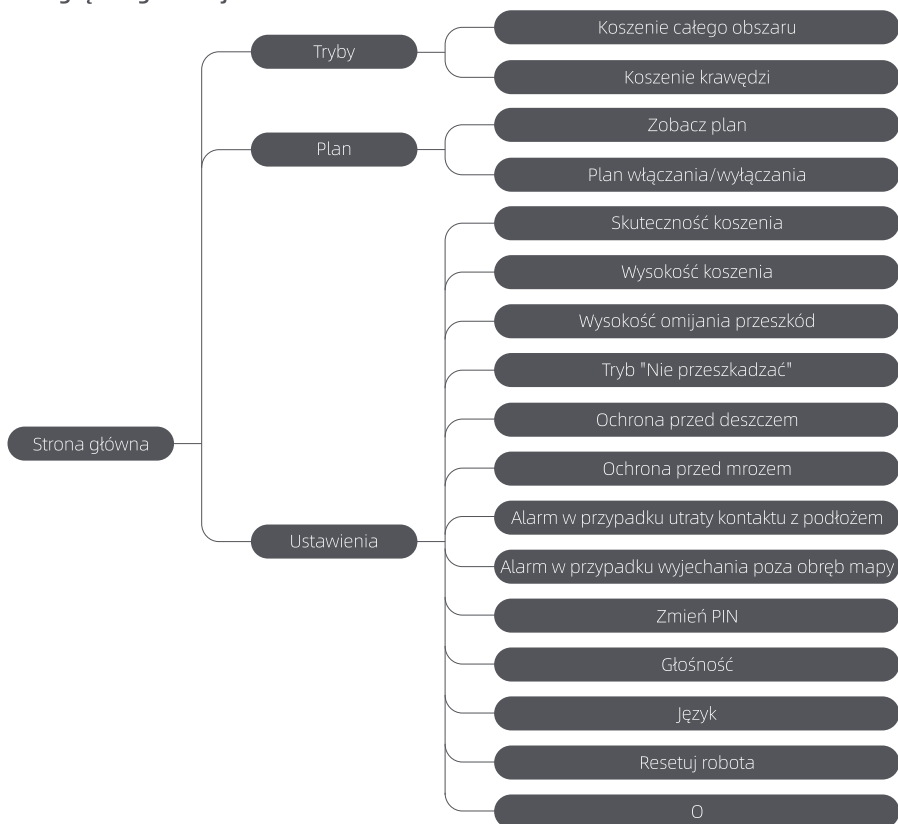
Wyświetlacz

Ikona	Status
	Poziom baterii (pokazuje obecny poziom naładowania baterii.)
	Ładowanie (robot skutecznie dokuje w stacji ładowania.)
	Bluetooth (robot jest połączony z aplikacją przez Bluetooth.)
	Wi-Fi (robot jest połączony z aplikacją przez Wi-Fi.)
	Usługa łączenia się z Internetem (usługa łączenia się z Internetem aktywna.)
	Plan (zaplanowano na dzisiaj zadanie, ale nie zostało jeszcze rozpoczęte.)

Sterowanie

Przycisk	Funkcja
Zasilanie 	Aby włączyć lub wyłączyć robota, przytrzymaj przycisk  przez 2 sekundy. Upewnij się, że robot jest poza stacją ładowania.
Rozpocznij 	Aby rozpocząć koszenie całego obszaru lub wznowić wstrzymane zadania, naciśnij przycisk  i zamknij pokrywę w ciągu 5 sekund. Zadanie zostanie anulowane, jeśli pokrywa nie zostanie zamknięta w ciągu 5 sekund.
Wróć do stacji 	Aby odesłać robota do stacji ładowania, naciśnij przycisk  i zamknij pokrywę w ciągu 5 sekund. Zadanie zostanie anulowane, jeśli pokrywa nie zostanie zamknięta w ciągu 5 sekund.
Wróć 	Aby przejść o poziom wyżej w menu, naciśnij przycisk  .
Pokrętko	Aby potwierdzić wybór w menu, naciśnij pokrętko.
	Przytrzymaj pokrętko przez 3 sekundy, aby włączyć tryb parowania Bluetooth.
	Obracaj pokrętkę w prawo lub w lewo, aby nawigować po menu.
Start + Wróć	Aby zresetować robota do ustawień fabrycznych, przytrzymaj przyciski  i  przez 3 sekundy. Kod PIN zostanie zachowany.
Wróć do stacji + Wróć	Przytrzymaj przyciski  i  przez 3 sekundy, aby otworzyć stronę 0 w ustawieniach. Strona ta zniknie po 5 sekundach.
Pokrętko + Wróć	Aby zresetować kod PIN, przytrzymaj pokrętko i przycisk  przez 3 sekundy.
Stop	Aby zatrzymać robota, naciśnij przycisk Stop , aby otworzyć górną pokrywę. Wprowadź kod PIN na panelu sterowania, aby wznowić działanie.

Przegląd organizacji menu



* W zależności od wersji oprogramowania, może ulec aktualizacji.

Kontrolki stanu na robocie

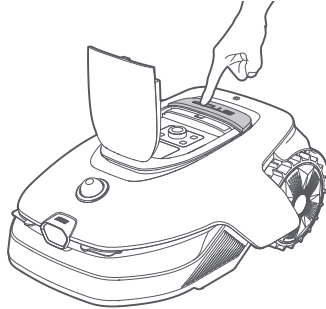
Kolor	Znaczenie
Czerwony stały	Wystąpił błąd.
Niebieski stały	Robot jest w trybie oczekiwania.
Niebieski migający	Robot wykonuje zadanie lub jest wstrzymany.
Zielony migający	Robot ładuje się w stacji ładującej.
Zielony stały	Bateria jest w pełni naładowana.
Żółty migający	1. Robot patroluje. 2. Transmisja wideo na żywo z kamery przedniej jest wyświetlana w aplikacji.

Uwaga: Możesz dostosować czas aktywacji oraz scenariusze światła robota w **Ustawieniach** > **Światło**.

4.2 Ustawienia początkowe

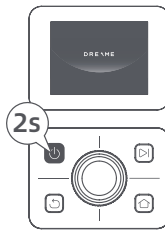
Przed włączeniem robota po raz pierwszy, należy wykonać kilka podstawowych czynności, aby przygotować go do użytku.

- 1 Naciśnij przycisk **Stop**, aby otworzyć górną pokrywę.



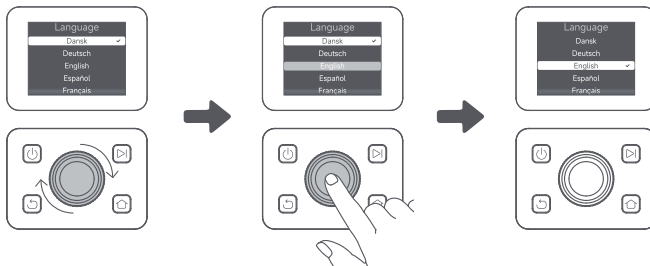
- 2 Aby włączyć robota, wciśnij i przytrzymaj przycisk  na panelu sterowania przez 2 sekundy.

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



- 3 Wybierz język

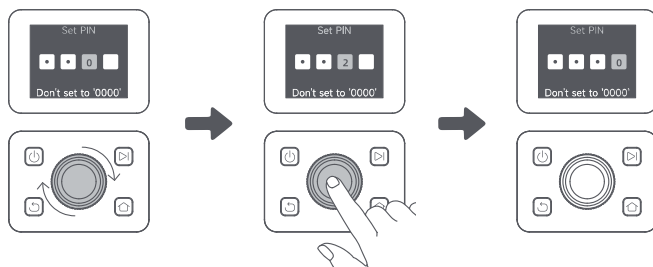
Aby wybrać język, obróć pokrętkę zgodnie z ruchem wskazówek zegara lub przeciwnie do niego. Aby potwierdzić, naciśnij pokrętkę.



- 4 Ustaw kod PIN

1. Obróć pokrętkę, aby wybrać cyfrę od 0 do 9. Aby wybrać większą cyfrę (od 0 do 9), obróć pokrętkę zgodnie z ruchem wskazówek zegara. Aby wybrać mniejszą, obróć je przeciwnie do ruchu wskazówek zegara. Naciśnij pokrętkę, aby ustawić następną cyfrę. Aby zmodyfikować poprzednią cyfrę, obróć pokrętkę przeciwnie do ruchu wskazówek zegara, aż na wyświetlaczu pojawi się 0, a następnie powtórz tę czynność.

Ważne: Nie ustawiaj kodu PIN o treści „0000”.



2. Aby zakończyć ustawianie kodu PIN, wprowadź go ponownie.

Uwaga: Jeżeli hasła się nie zgadzają, ustaw hasło ponownie

5 Połącz robota z Internetem

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



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



Przed konfiguracją sieci:

- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne i robot są podłączone do tej samej sieci Wi-Fi.
- Upewnij się, że Twoje urządzenie mobilne znajduje się w odległości nie mniejszej, niż **10 m** od robota.
- Włącz Bluetooth na urządzeniu mobilnym.

1. Otwórz aplikację Dreamehome.

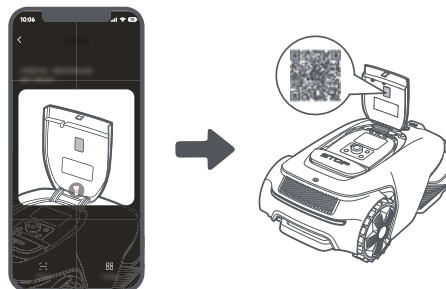
2. Możesz połączyć się za pomocą jednej z następujących metod:

a. Skanowanie kodu QR: Przejdź do 🏠 **Urządzenie** i stuknij **Zeskanuj kod QR, aby się połączyć**.

Zeskanuj kod QR znajdujący się wewnątrz górnej pokrywy robota, aby nawiązać połączenie

b. Dodaj ręcznie: Przejdź do 🏠 **Urządzenie** i stuknij **+** **Dodaj**. Następnie wybierz model swojego robota, aby nawiązać połączenie.

c. Automatyczne wykrywanie: Robot będzie szukał pobliskich urządzeń. Stuknij swojego robota z listy wykrytych urządzeń, aby nawiązać połączenie.

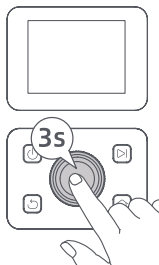


3. Postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji, aby zakończyć połączenie z siecią Wi-Fi.

Ważne: Wykorzystaj częstotliwość 2.4 GHz lub umożliwiającą łączność dwupasmową 2.4/5 GHz.

Ważne: Upewnij się, że Twoja sieć Wi-Fi nie ma zapory ogniowej i nie jest zaszyfrowana. W przeciwnym razie konfiguracja sieci może się nie powieść.

4. Naciśnij i przytrzymaj pokrętkę na panelu sterowania przez 3 sekundy, aby robot wszedł w tryb parowania Bluetooth.



5. Postępuj zgodnie z instrukcjami w aplikacji, aby zakończyć parowanie.

Jak anulować parowanie robota?

Po zakończeniu parowania robota zostanie automatycznie powiązany z kontem Dreamehome. Każde urządzenie może być powiązane tylko z jednym kontem w danym czasie. Nie może zostać powiązane z innym kontem w tym samym czasie.

Aby sparować robota z nowym kontem, musisz go najpierw rozłączyć. Aby go rozłączyć:

1. Otwórz aplikację Dreamehome. Przejdź do **Urządzenie**.
2. Jeśli masz wiele robotów powiązanych z kontem Dreamehome, przesunij palcem w lewo lub w prawo, aby uzyskać dostęp do strony robota, którego chcesz edytować.
3. Naciśnij w prawym górnym rogu.
4. Wybierz **Usuń**.

Jak udostępnić robota?

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

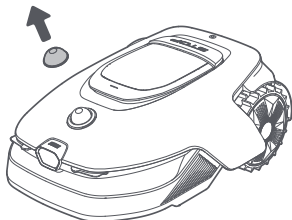
Jak wylogować się z konta Dreamehome lub usunąć konto?

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

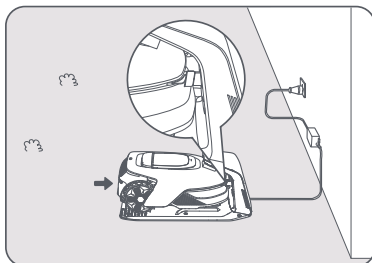
5 Wygeneruj mapę ogrodu

Przed mapowaniem, wykonaj następujące kroki:

- Poziom baterii robota jest wyższy niż 50%.
- Pokrywa lidar nie jest założona.



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



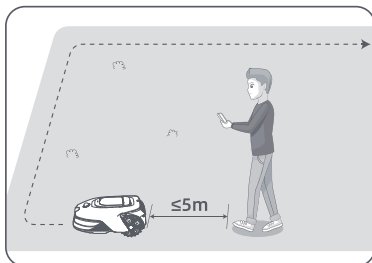
5.1 Wygeneruj granicę

Przed rozpoczęciem tworzenia mapy mapowania należy pamiętać o następujących kwestiach:

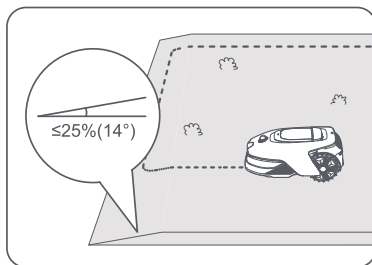
Ważne: Nie przesuwaj robota ręcznie podczas generowania granicy, ponieważ może się to zakończyć niepowodzeniem.

Ważne: Gdy mapowanie rozpoczyna się poprzez pilota, nie dokuj zdalnie robota w stacji ładowania przed zakończeniem mapowania. W przeciwnym wypadku LiDAR może zostać zablokowany, a mapowanie nie powieść się.

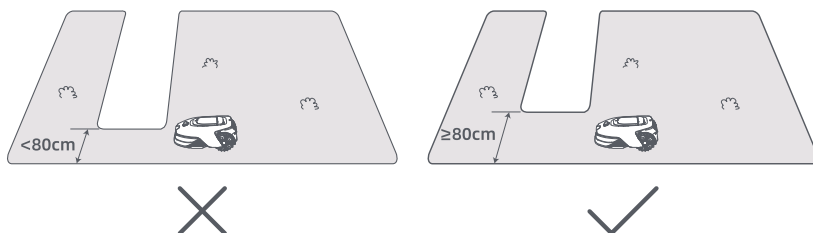
- W trakcie tworzenia mapy idź za robotem w odległości nie większej niż 5 m.



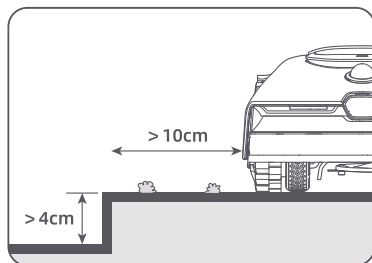
- Robot może poruszać się po stokach o nachyleniu do **50% (27°)**. Jednak dla lepszych wyników koszenia zaleca się utrzymywanie nachyleń obszarów roboczych poniżej **25% (14°)**.



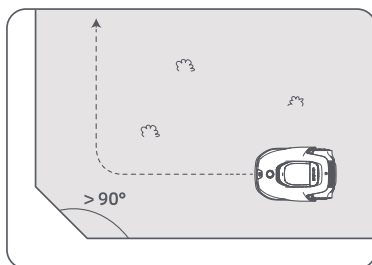
- Dla obszarów węższych niż **80 cm**, ustaw je jako ścieżki, aby umożliwić robotowi przejście (patrz sekcja 5.4: **Ustaw ścieżkę**).



- Jeśli twój trawnik jest wyższy niż **4 cm** od przylegającego terenu, trzymaj robota co najmniej **10 cm** od krawędzi. Jeśli twój trawnik jest na poziomie przylegającego terenu, robot może przekraczać obwód dla optymalnych wyników koszenia wzdłuż krawędzi.

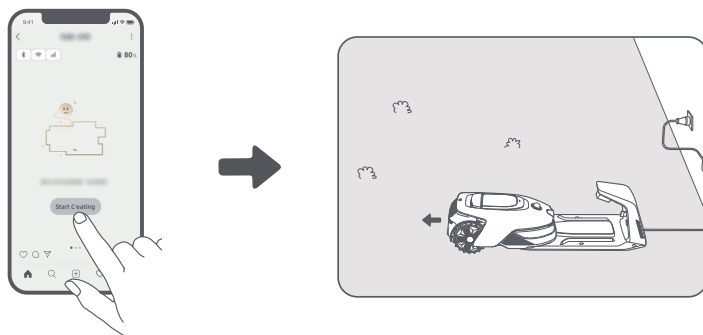


- Upewnij się, że promień skrótu wynosi więcej niż **90°**. Kąty mniejsze niż 90° mogą utrudniać robotowi uzyskanie czystego cięcia.

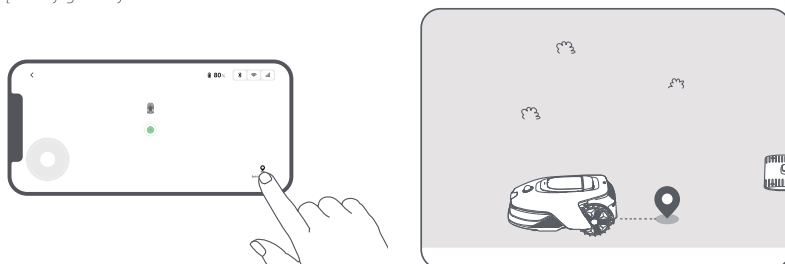


Rozpocznij tworzenie mapy

1. Dotknij **Rozpocznij tworzenie** w aplikacji. Robot sprawdzi status i przeprowadzi kalibrację. Robot automatycznie opuści stację, aby przeprowadzić kalibrację. Zachowaj ostrożność.



2. Zdalnie poprowadź robota na krawędź trawnika i naciśnij **Ustaw punkt początkowy**, aby ustalić punkt początkowy granicy.



3. Zdalnie skieruj robota wzdłuż krawędzi trawnika, aby wygenerować strefę działania.

Automatyczne wykrywanie granicy

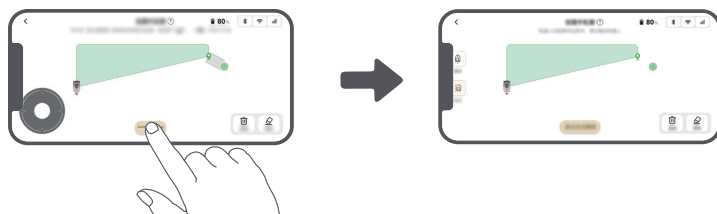
Robot, wyposażony w zaawansowany algorytm sztucznej inteligencji, wykorzystuje przednią kamerę do wykrywania obszarów trawiastych i porośniętych trawą, co pozwala mu na identyfikowanie granic bez konieczności ręcznego sterowania.

Po zdalnym skierowaniu robota na krawędź trawnika i ustawieniu punktu początkowego można użyć trybu **automatycznego wykrywania** granic. Możesz wybrać, czy robot ma przekroczyć obwód uzyskując lepsze efekty koszenia, czy też pozostać blisko niego, aby nie utknąć.

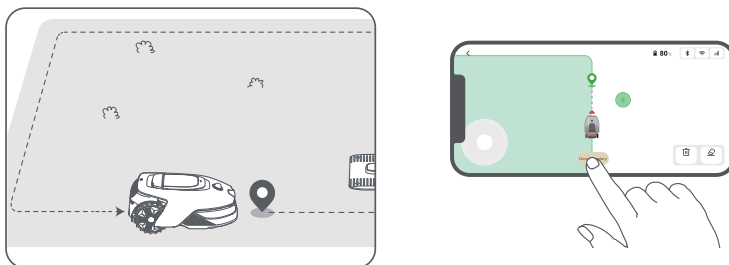
Zalecamy, by podczas tworzenia mapy iść za robotem. Jeśli robot nie wykryje prawidłowo granic, możesz w każdej chwili opuścić tryb automatycznego wykrywania granic i przełączyć się na tryb sterowania zdalnego.

Ważne: Funkcja automatycznego wykrywania granic powinna być używana w świetle dziennym, aby zapewnić odpowiednią widoczność. Unikaj korzystania z tej funkcji w słabym oświetleniu lub w deszczu.

Ważne: Upewnij się, że przednia kamera robota jest czysta i niezastonięta.

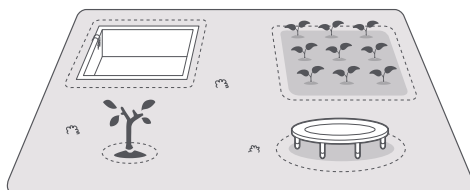


4. Gdy robot wróci do miejsca znajdującego się w odległości **1 m** od punktu początkowego, możesz dotknąć **Domknij granicę** i generowanie granicy zostanie automatycznie zakończone.



5.2 Ustaw strefę wyłączoną

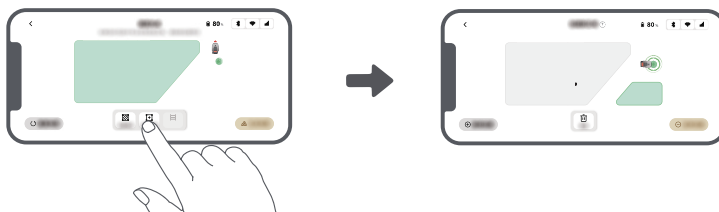
Choć robot potrafi automatycznie omijać przeszkody, nadal należy ustawić strefy zagrożenia upadkiem, takie jak baseny i piaskownice, jako obszary, do których nie może wjeżdżać. Jeżeli chcesz chronić pewne przedmioty przed działaniem robota (takie jak kwietnik, trampolina, grządka warzywna czy odsłonięty korzeń drzewa), ustaw wokół nich strefy wyłączone. Możesz dotknąć opcji **Strefa wyłączona** w aplikacji, aby kontynuować tworzenie stref zakazu. Alternatywnie, możesz przejść do  > **Edycja mapy**, aby tworzyć lub usuwać strefy zakazu po zakończeniu mapowania.



5.3 Tworzenie więcej stref i rozszerzanie istniejących stref

• Aby utworzyć więcej stref

Jeżeli twój trawnik jest oddzielony drogami lub masz kilka oddzielnych obszarów trawnika, możesz dotknąć opcję **Strefa działania** w aplikacji, aby kontynuować zdalne tworzenie strefy działania. Możesz również dodawać, usuwać i modyfikować strefy w  > **Edycji mapy** po zakończeniu mapowania.



• Aby rozszerzyć istniejące strefy

Aby rozszerzyć istniejącą strefę, dotknij **Strefa działania** w aplikacji, aby utworzyć obszar, który chcesz uwzględnić. Jeśli dwa obszary nakładają się, zostaną automatycznie połączone. Alternatywnie możesz przejść do  > **Edycja mapy** > **Strefa działania** po zakończeniu mapowania, aby rozszerzyć istniejącą strefę.

• Aby oddzielić i połączyć strefy

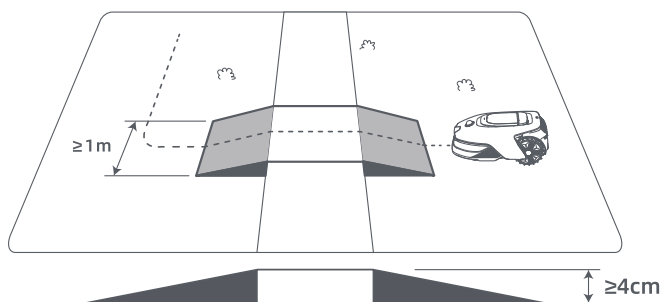
Aby podzielić strefę na mniejsze lub połączyć strefy, które zostały podzielone za pomocą aplikacji w jedną większą, przejdź do  > **Edycja mapy** > **Ustawienia strefy** i dotknij **Rozdziel** lub **Scal strefy** w aplikacji.

5.4 Ustaw ścieżkę

Dla oddzielnych stref wygeneruj ścieżkę, aby je połączyć. Oddzielne strefy, które nie są połączone ścieżką, będą niedostępne dla robota.

Uwaga: Robot domyślnie może poruszać się po ścieżce, ale bez koszenia trawy.

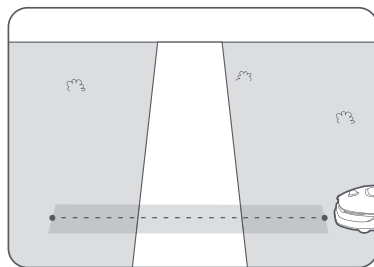
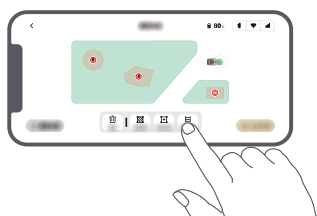
Ważne: Jeżeli przez twój trawnik przechodzą ścieżki wyższe niż **4 cm**, umieść na nich przedmiot z pochyłą powierzchnią o wysokości równej wysokości ścieżki (taki jak pomost).



• Aby połączyć dwie oddzielne strefy działania

W przypadku oddzielnych stref, wygeneruj ścieżki, aby je połączyć. W innym przypadku będą dla robota niedostępne. Aby wygenerować ścieżkę, dotknij **Ścieżka**.

Ważne: Upewnij się, że początek i koniec ścieżki znajdują się w strefie działania.

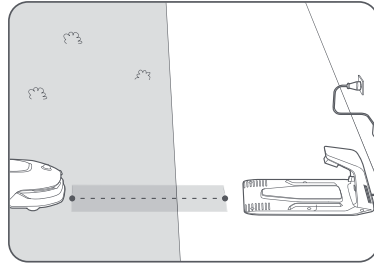
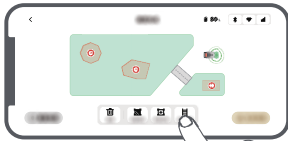


• Aby połączyć strefę działania i stację ładowania

Jeżeli stacja ładowania znajduje się poza strefą działania, aby połączyć ją ze strefą działania, należy wygenerować ścieżkę. Aby wygenerować ścieżkę, która pozwoli robotowi wrócić do stacji, dotknij **Ścieżka**.

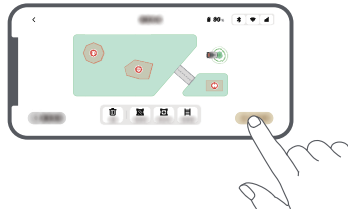
Ważne: Upewnij się, że jeden koniec znajduje się wewnątrz obszaru roboczego, a drugi koniec jest bezpośrednio przed stacją ładującą. Zaleca się wyrównanie ścieżki ze stacją ładującą.

Ważne: Podczas tworzenia ścieżek łączących strefę działania i stację ładowania, nie dokuj robota zdalnie w stacji ładowania. W przeciwnym razie LiDAR może zostać zablokowany, co spowoduje niepowodzenie mapowania.



5.5 Ukończ mapę

Po wygenerowaniu stref działania, ścieżek i stref wyłączonych, stuknij **Ukończ mapę**.



5.6 Dodaj drugą mapę

Jeśli nie ma ścieżki między twoim przednim a tylnym ogrodem, możesz stworzyć drugą mapę. Po ukończeniu pierwszej mapy, stuknij **Dodaj mapę**, aby kontynuować tworzenie drugiej. Alternatywnie możesz przejść do  > **Edycja mapy** i stuknąć **Dodaj mapę** po zakończeniu mapowania. Po zakończeniu drugiej mapy możesz przełączać się między mapami przez  > **Edycja mapy**.

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

Uwaga: Możesz zakupić dodatkową stację ładującą do zainstalowania na drugiej mapie dla większej wygody. Z oddzielną stacją ładującą zainstalowaną na drugiej mapie, musisz tylko ręcznie przenieść robota między dwiema mapami.



6 Sposób działania

6.1 Rozpocznij pierwsze koszenie

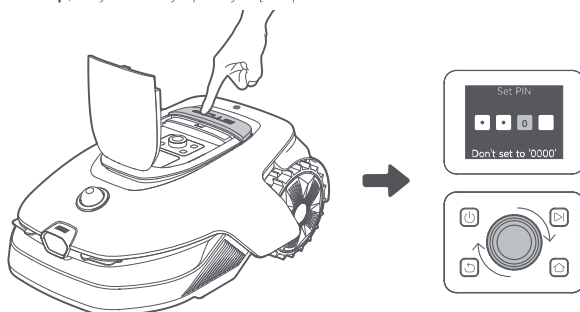
Wskazówki przed koszeniem:

- Użyj konwencjonalnej kosiarki, aby skrócić trawę do wysokości nie większej niż **10 cm**.
- Usuń z trawnika przeszkody, takie jak gruz, liście, sterty przedmiotów, zabawki. Upewnij się, że podczas koszenia na trawniku nie przebywają dzieci i zwierzęta.
- Wyrównaj nierówności trawnika.
- Z wyprzedzeniem ustaw w aplikacji preferencje koszenia (takie jak skuteczność koszenia, wysokość koszenia czy kierunek koszenia).



a) Rozpocznij za pomocą panelu kontrolnego

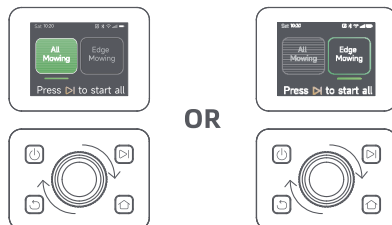
1. Naciśnij przycisk **Stop**, aby otworzyć pokrywę i wprowadzić kod PIN.



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



3. Obróć pokrętkę, aby wybrać tryb koszenia.



4. Naciśnij przycisk **▶** i **zamknij pokrywę górną** w ciągu 5 sekund. Robot opuści stację ładującą i rozpocznie koszenie całego obszaru.



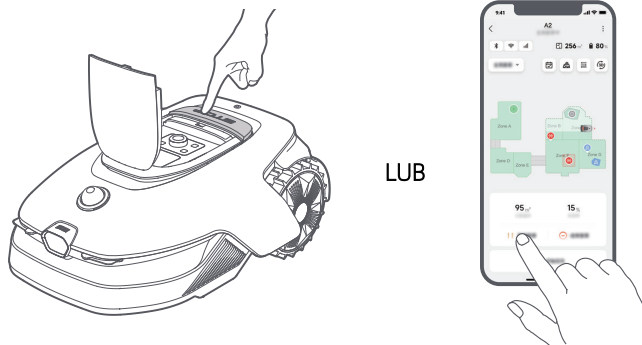
b) Rozpocznij w aplikacji

1. Otwórz aplikację.
2. Wybierz tryb koszenia, a następnie dotknij przycisku **Rozpocznij**, aby uruchomić robota.

6.2 Wstrzymaj

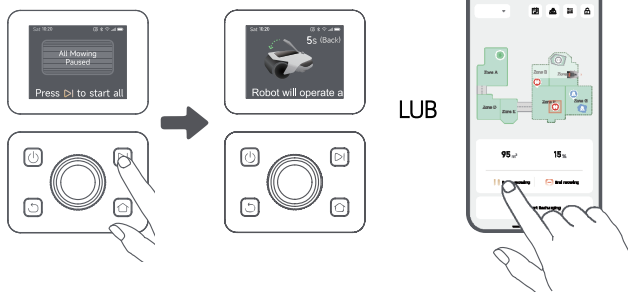
Aby wstrzymać obecne zadanie, naciśnij przycisk **Stop** na robocie lub dotknij **Wstrzymaj** w aplikacji.

Uwaga: Robot nie może zostać uruchomiony bezpośrednio z aplikacji po naciśnięciu przycisku **Stop**. Aby wznowić działanie, wprowadź kod PIN na panelu sterowania.



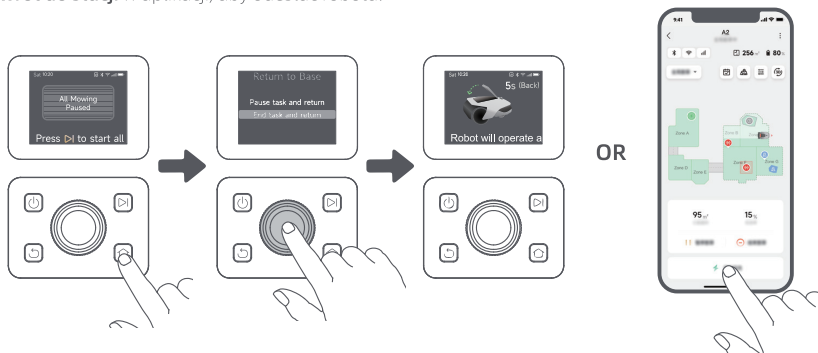
6.3 Wznów

Aby wznowić zadanie, gdy robot jest w stanie wstrzymania, naciśnij przycisk **▶**, a następnie **zamknij górną pokrywę** w ciągu 5 sekund. Robot wznowi poprzednie zadanie. Alternatywnie, możesz dotknąć **Kontynuuj** w aplikacji.



6.4 Wróć do stacji ładowania

Aby odesłać robota do stacji ładującej, naciśnij  na panelu sterowania. Potwierdź wstrzymanie lub anulowanie bieżącego zadania, a następnie **zamknij górną pokrywę** w ciągu 5 sekund. Robot automatycznie wróci do stacji ładującej, aby się naładować. Alternatywnie możesz wybrać **Rozpocznij powrót do stacji** w aplikacji, aby odesłać robota.



7 Aplikacja Dreamehome

Aplikacja, która daje Ci więcej możliwości

Dreamehome to coś znacznie więcej, niż program do zdalnego sterowania robotem. W aplikacji możesz robić wiele rzeczy: wprowadzać zdalnie ustawienia, eksperymentować z różnymi trybami koszenia, swobodnie edytować mapę i plan koszenia.

7.1 Tryby koszenia

Robot oferuje różne tryby koszenia. W aplikacji można wybierać różne tryby koszenia: koszenie całego obszaru, koszenie strefy, koszenie krawędzi, koszenie miejscowe i tryb ręczny.



7.2 Kształty koszenia

Dostosuj swój trawnik, dodając kształty przez  > **Edycja mapy** > **Kształty** w aplikacji. Zdefiniowane kształty będą wyłączone z koszenia we wszystkich trybach koszenia. Możesz zmienić ich pozycję, rozmiar lub usunąć je w **Kształty**.



7.3 Tarcza tnąca EdgeMaster™

Tarcza tnąca EdgeMaster™ została zaprojektowana tak, aby poruszać się na bok, gdy dotrze do krawędzi trawnika, zapewniając czystsze cięcie. Aby włączyć tę funkcję, przejdź do  > **Ustawienia koszenia krawędzi** > **EdgeMaster™** w aplikacji.



7.4 Plan

Po ukończeniu pierwszej mapy, robot automatycznie generuje dwutygodniowe plany koszenia dostosowane do wielkości trawnika: „**Plan wiosenno-letni**” i „**Plan jesienno-zimowy**”. Możesz dotknąć  w aplikacji, aby wprowadzić szczegółowe ustawienia planu. Gdy funkcja planu jest włączona, jeśli chodzi o codzienne koszenie, możesz w pełni zdać się na robota. Jedyne, co musisz robić, to regularnie dbać o właściwą konserwację robota.

Uwaga: Jeżeli obawiasz się, że podczas autonomicznego działania w pewnych godzinach robot może zakłócać spokój sąsiadów, możesz przejść do zakładki **Ustawienia > Nie przeszkadzać** i ustawić czas trybu **Nie przeszkadzać** w aplikacji.



7.5 Blokada rodzicielska

Jeśli chcesz uniemożliwić dzieciom uruchomienie robota, przejdź do **Ustawienia** w aplikacji i włącz funkcję **Blokada rodzicielska**. Po jej włączeniu, jeśli osłona pozostaje otwarta i w ciągu 5 minut nie zostanie wykonane żadne działanie, robot zostanie automatycznie zablokowany.



7.6 Ochrona przed deszczem

Jeżeli obawiasz się, że na koszenie mogą wywrzeć negatywny wpływ niekorzystne warunki pogodowe, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed deszczem** w **Ustawieniach** na panelu sterowania lub w aplikacji. Gdy ta funkcja jest aktywna, robot automatycznie przerywa koszenie i wraca do stacji ładowania, gdy pada deszcz. Możesz ustawić czas ochrony przed deszczem w aplikacji.

Uwaga: Koszenie mokrej trawy może uszkodzić twój trawnik. Zaleca się wydłużenie czasu ochrony, aby trawa mogła wyschnąć przed ponownym koszeniem.



7.7 Ochrona przed mrozem

Jeśli temperatura spadnie poniżej **6° C**, koszenie może trwale uszkodzić trawniki. Bateria nie będzie się ładować z powodu mechanizmu ochrony. Aby temu zapobiec, możesz włączyć funkcję **Ochrona przed mrozem** w **Ustawieniach**, za pomocą panelu sterowania lub aplikacji. Funkcja ta automatycznie wstrzyma koszenie i wyśle robota z powrotem na stację ładującą, gdy temperatura spadnie poniżej **6° C**. Robot wznowi koszenie, gdy temperatura przekroczy **11° C**.



7.8 Funkcje bezpieczeństwa

Robot jest wyposażony w liczne funkcje antykradzieżowe, zasilane wbudowanym systemem GPS dla zwiększenia bezpieczeństwa.

Dodatkowo przednia kamera potrafi wykrywać obecność człowieka, czyniąc robota skutecznym strażnikiem ogrodu.



7.8.1 Alarm w przypadku utraty kontaktu z podłożem

Po włączeniu tej funkcji alarm włączy się natychmiast po podniesieniu robota, a robot zostanie zablokowany. Aby wznowić działanie, najpierw wprowadź kod PIN na robocie.



7.8.2 Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy

Jeżeli ta funkcja jest włączona, robot zostanie zablokowany i alarm włączy się natychmiast po wyjechaniu poza obręb mapy.



7.8.3 Lokalizacja w czasie rzeczywistym

Po włączeniu tej funkcji możesz zobaczyć bieżącą lokalizację robota w Mapach Google.



7.8.4 Ostrzeżenie o wykryciu obecności ludzi

Po włączeniu robot powiadomi Cię o wykryciu obecności ludzi.



7.8.5 Obraz w czasie rzeczywistym

Chcąc monitorować postępy koszenia ogrodu w czasie rzeczywistym, z dowolnego miejsca i w każdej chwili, dotknij .



7.8.6 Patrol

Gdy robot znajduje się w trybie czuwania, korzystając z aplikacji można go wysłać na patrol wzdłuż wyznaczonych granic lub do określonych miejsc w ogrodzie. Funkcja jest dostępna po włączeniu  > **Patrol**.



7.9 Niestandardowy okres ładowania

Aby dostosować okres ładowania robota do określonych godzin, możesz włączyć funkcję **Niestandardowy okres ładowania** przez **Ustawienia** > **Ładowanie** w aplikacji. Po aktywacji robot naładuje się do 20%, gdy poziom baterii jest niski, pod warunkiem że nie ma zadań koszenia. Pełne ładowanie zostanie wykonane tylko w wyznaczonym okresie ładowania. Możesz również dostosować **Poziom naładowania baterii do automatycznego ładowania** i **Poziom naładowania baterii do wznowienia zadań**, aby ustawić poziomy baterii, przy których robot automatycznie wróci do stacji ładowania lub wznowi niedokończone zadania koszenia.



Uwaga: Zespół techniczny Dreame będzie prowadził zdalne aktualizacje i przeglądy oprogramowania firmowego i aplikacji. Aby upewnić się, że posiadasz najnowszą wersję aplikacji i oprogramowania firmowego i cieszyć się największą ilością funkcji, regularnie sprawdzaj powiadomienia lub włącz funkcję **Automatycznie pobieraj aktualizacje**.

8 Konserwacja

Aby zapewnić sobie najlepsze działanie i największą żywotność robota, czyść robota regularnie i wymieniaj zużyte części zgodnie z następującym harmonogramem:

Część	Częstotliwość wymiany
Ostrza	Co 6-8 tygodni lub wcześniej
Szczotka czyszcząca	Co 12 miesięcy lub wcześniej

Uwaga: Możesz sprawdzić pozostały czas dla ostrzy i szczotki czyszczącej, przechodząc do **Ustawienia** > **Części zużywalne i konserwacja** w aplikacji. Po wymianie materiałów eksploatacyjnych zgodnie z instrukcjami przejdź do strony szczegółów materiału i stuknij **Wymieniłem to**, aby zresetować licznik.

Uwaga: Jeśli wyznaczyłeś obszary w swoim ogrodzie do rutynowego czyszczenia i serwisowania robota, możesz ustawić Punkty Konserwacji na mapie, przechodząc do **Ustawienia** > **Przejdź do Punktu Konserwacji** > **Edytuj Punkt**. Po ustawieniu punktów konserwacji możesz po prostu stuknąć **Idź**, aby skierować robota do wyznaczonych miejsc w celu łatwej obsługi.

8.1 Czyszczenie

Regularnie czyść swojego robota, aby zapobiec gromadzeniu się ścinków trawy i brudu, które mogą zatykać tarczę tnącą i koła napędowe, co może wpływać na wydajność koszenia, dokowania i poruszania się. Zalecamy użycie zestawu do czyszczenia, dostępnego w lokalnych sklepach lub online.

 **Ostrzeżenie:** Przed czyszczeniem wyłącz robota i odłącz stację ładującą.

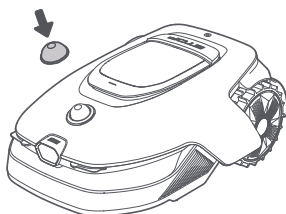
Ostrzeżenie: Przed odwróceniem robota upewnij się, że pokrywa lidar jest założona, aby uniknąć uszkodzenia lidar.

• Korpus robota, podwozie i tarcza tnąca:

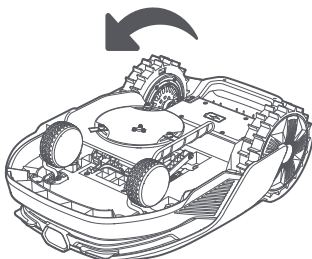
1. Wyłącz robota.



2. Załóż pokrywę lidar na LIDAR.

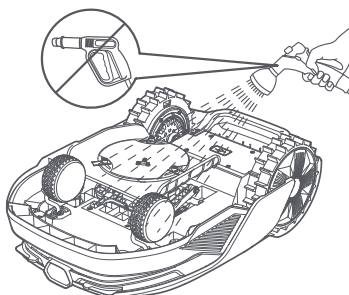


3. Odwróć robota do góry nogami.

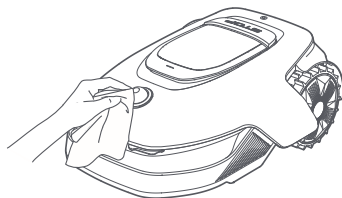


4. Wyczyść korpus robota, tarczę tnącą i podwozie za pomocą węża.

⚠ Ostrzeżenie: Podczas czyszczenia podwozia, nie dotykaj ostrzy. Przed czyszczeniem załóż rękawice.
Ostrzeżenie: Nie używaj do mycia myjki wysokociśnieniowej. Nie używaj detergentów.

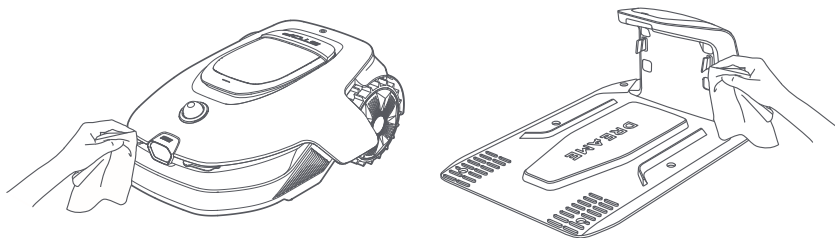


5. Użyj niestrzępiącej się szmatki, aby starannie wyczyścić czujnik LiDAR.



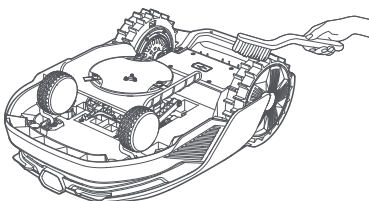
• Styki ładowania i przednia kamera:

Styki ładowania robota i stacji ładowania oraz przednią kamerę czyść czystą ściereczką. Po czyszczeniu upewnij się, że styki ładowania i przednia kamera są całkowicie suche.



• Koła napędowe:

Użyj szczotki, aby usunąć błoto z kół, zapewniając dobrą przyczepność.



8.2 Wymiana części

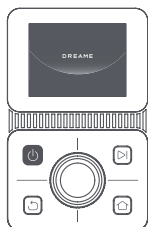
• Wymiana ostrzy

Aby zachować odpowiednią ostrość ostrzy, wymieniaj je regularnie. Zaleca się wymieniać ostrza co **6-8 tygodni** lub wcześniej. Używaj tylko oryginalnych ostrzy Dreame.

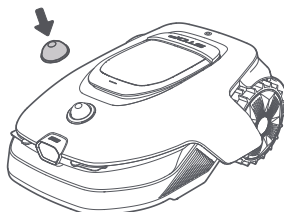
⚠ Ostrzeżenie: Proszę wyłączyć robota. Załóż rękawice ochronne przed wymianą ostrzy.

Uwaga: Aby zapewnić stabilny system koszenia, zawsze wymieniaj wszystkie trzy ostrza naraz.

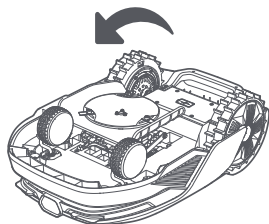
1. Wyłącz robota.



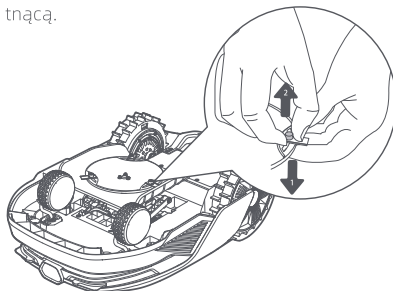
2. Upewnij się, że pokrywa lidar jest założona.



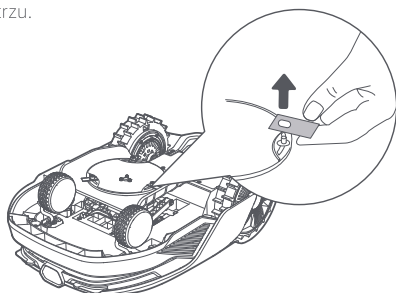
3. Umieść robota na miękkim podłożu i odwróć go do góry nogami.



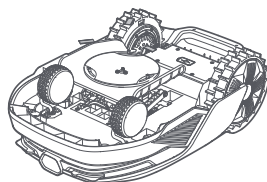
4. Usuń oprawkę naciskając przycisk pod tarczą tnącą.



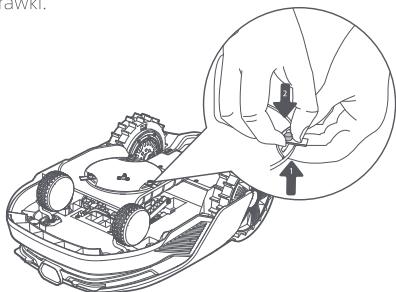
5. Usuń ostrze, wsuwając trzonek w otwór na ostrzu.



6. Usuń w ten sposób wszystkie 3 ostrza wraz z oprawkami.



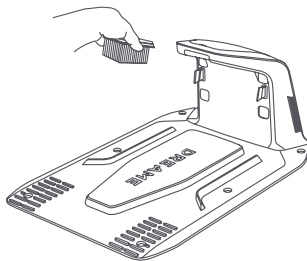
7. Naciśnij przycisk pod tarczą tnącą i nasuń oprawkę na trzonek, aby umocować ostrza i oprawki.



8. Upewnij się, że ostrza swobodnie się obracają.

• Wymiana szczotki czyszczącej

Gdy szczotka czyszcząca lidarów się zużyje, jej włosie może się strzępić i ulegać deterioracji, co z kolei może negatywnie wpłynąć na jakość czyszczenia. Aby zapewnić sobie najlepsze rezultaty czyszczenia, wymieniaj szczotkę czyszczącą regularnie. Zaleca się wymieniać szczotkę czyszczącą co **12 miesięcy** lub wcześniej.



9 Bateria

Aby zapewnić sobie najdłuższą żywotność baterii, ładuj robota co **6 miesięcy**. Gwarancja nie pokrywa uszkodzeń baterii spowodowanych jej całkowitym rozładowaniem. Nie ładuj baterii, gdy temperatura otoczenia jest **wyższa niż 45° C** lub **niższa niż 6° C**. Temperatura przechowywania długoterminowego dla baterii powinna wynosić **między -10° C a 35° C**. Aby zminimalizować ryzyko uszkodzeń, zaleca się przechowywać baterię w temperaturze **między 0° C a 25° C**.

Uwaga: Żywotność baterii robota zależy od częstotliwości używania i długości działania. Jeżeli bateria jest uszkodzona i nie może zostać naładowana, nie wyrzucaj jej wraz ze zwykłymi śmieciami. Przestrzegaj przepisów dotyczących recyklingu.

Tryb ładowania przy niskim poziomie baterii:

Jeżeli tryb ładowania przy niskim poziomie baterii jest włączony, funkcje niezwiązane z ładowaniem zostaną wyłączone. (Wyświetlacz i sieć również zostaną wyłączone).

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

10 Przechowywanie w okresie zimowym

• Robot

1. Naładuj baterię do pełna przed wyłączeniem robota.
2. Zanim odłóżysz robota na zimę, wyczyść go dokładnie.
3. Załóż pokrywę ochronną LiDAR-u.
4. Robot powinien być przechowywany w suchym miejscu, w temperaturze **powyżej 0° C**.

• Stacja ładowania

Odłącz stację ładowania od prądu i umieść ją w suchym i chłodnym miejscu, bez bezpośredniego działania promieni słonecznych.

Uwaga: Po zimowym przechowywaniu proszę ponownie zainstalować stację ładującą i umieścić w niej robota do ładowania. Jeśli ponownie zainstalujesz stację ładującą w innym miejscu, robot automatycznie zaktualizuje lokalizację stacji, gdy tylko się naładuje i opuści stację. W przypadku błędów pozycjonowania z powodu dużych zmian w ogrodzie, zaleca się ponowne mapowanie obszaru.

11 Transport

Do transportu na długie odległości upewnij się, że robot jest wyłączony. Zaleca się użycie oryginalnego opakowania. Załóż osłonę ochronną na LiDAR.

Ostrzeżenie: Wyłącz robota przed transportem.

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

12 Rozwiązywanie problemów

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot nie jest połączony z aplikacją.	1. Robot znajduje się poza sygnałem WiFi lub zasięgiem Bluetooth. 2. Robot jest wyłączony lub ponownie się uruchamia.	1. Sprawdź, czy robot zakończył proces włączania. 2. Sprawdź, czy ruter działa poprawnie. 3. Przybliż się do robota, aby nawiązać połączenie Bluetooth.
Robot o utracił kontakt z podłożem.	Koło nie dotyka ziemi.	1. Połóż robota z powrotem na równej powierzchni. 2. Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź. 3. Robot nie potrafi pokonać przeszkód wyższych niż 4 cm. Upewnij się, że grunt na obszarze działania robota jest równy.
Robot jest przechylony.	Przechył robota jest większy niż 37°.	1. Połóż robota z powrotem na równej powierzchni. 2. Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź. 3. Robot nie potrafi wjeżdżać po zboczach o stopniu nachylenia większym niż 50% (27°).
Robot jest unieruchomiony.	Robot jest unieruchomiony i nie może się wydostać.	1. Usuń przeszkody znajdujące się w pobliżu i spróbuj ponownie. 2. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. Jeżeli problem będzie się powtarzać, spróbuj ponownie po tym, jak robot wróci do stacji ładowania. 3. Sprawdź, czy w podłożu są dziury. Wypełnij nierówności podłoża przed koszeniem, aby uchronić robota przed unieruchomieniem. 4. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Możesz regulować wysokość omijania przeszkód bądź skosić trawnik przy użyciu konwencjonalnej kosiarki, aby uchronić robota przed unieruchomieniem. 5. Jeżeli w danej lokalizacji robot często zostaje unieruchomiony, możesz ustawić w niej strefę wyłączoną.
Błąd lewego/prawego tylnego koła.	Koło nie może się obracać lub zachodzi problem z napędem.	1. Wyczyść tylne koła i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Tarcza tnąca nie może się obracać.	Tarcza tnąca nie może się obracać lub zachodzi problem z napędem.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Sprawdź, czy trawa w pobliżu jest wyższa niż 10 cm. Aby uchronić tarczę tnącą przed zablokowaniem się w trawie, możesz wstępnie skosić trawnik przy użyciu konwencjonalnej kosiarki. 3. Sprawdź, czy pod tarczą tnącą znajduje się woda. Jeżeli tak, przenieś robota w suche miejsce i spróbuj ponownie. 4. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 5. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	Tarcza tnąca nie porusza się do góry ani do dołu.	1. Wyczyść tarczę tnącą i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 3. Jeżeli problem utrzymuje się, skontaktuj się z obsługą klienta.
Tarcza tnąca nie może przesunąć się na bok.	Tarcza tnąca nie może przesunąć się na bok.	1. Wyczyść system tnący i usuń wszelkie zanieczyszczenia lub obce przedmioty. 2. Jeśli nadal napotykaś ten błąd, możesz najpierw wyłączyć funkcję EdgeMaster™. 3. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Błąd zderzaka.	Czujnik przedniego zderzaka często się włącza.	1. Sprawdź, czy robot nie został gdzieś unieruchomiony. 2. Delikatnie puknij w zderzak i upewnij się, że jest sprężysty. 3. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota. 4. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Błąd ładowania.	Robot jest zadokowany w stacji ładowania, ale występuje problem z przepływem prądu lub napięciem.	1. Sprawdź, czy stacja ładowania jest poprawnie podłączona do prądu. 2. Sprawdź, czy styki ładowania na robocie i stacja ładowania są czyste. 3. Po zakończeniu sprawdzania, spróbuj ponownie zadokować robota w stacji ładowania. 4. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Zbyt wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C. Możesz poczekać, aż temperatura spadnie automatycznie. 2. Możesz wyłączyć robota i spróbować uruchomić go ponownie za chwilę. 3. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Wysoka temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi więcej niż 45°C. 2. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura nie przekracza poziomu 40°C.
Niska temperatura baterii.	Temperatura baterii wynosi $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Ładowanie może zakończyć się niepowodzeniem, jeżeli temperatura baterii wynosi mniej niż 6°C. 2. Używaj robota tylko w miejscach, w których temperatura wynosi więcej niż 6°C.
Lidar jest zablokowany.	Lidar jest zablokowany (być może pokrywa lidar nie została zdjęta).	1. Zdejmij pokrywę lidar i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli lidar na górze robota jest bardzo brudny, wyczyść go przy użyciu niestrzępiącej się szmatki i spróbuj ponownie.
Błąd LiDARA.	LiDAR jest bardzo brudny lub wystąpił błąd czujnika.	1. Sprawdź, czy lidar jest brudny. Wyczyść go, jeżeli to konieczne i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli ten błąd będzie nadal występował, spróbuj zrestartować robota.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
		3. Jeżeli nie udało się rozwiązać problemu, skontaktuj się z obsługą klienta.
LiDAR jest brudny.	LiDAR jest brudny.	Wytrzyj czujnik LiDAR na górze robota czystą szmatką. Utrzymuj LiDAR w suchości po czyszczeniu.
Temperatura LiDAR jest wysoka.	Temperatura LiDAR $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	1. Robot spróbuje automatycznie wrócić do stacji ładowania, aby się schłodzić. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40°C . 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm zatrzyma się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Robot automatycznie wznowi działanie po zatrzymaniu alarmu. 5. Jeżeli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Temperatura LiDAR jest zbyt wysoka.	Temperatura LiDAR $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	1. LiDAR jest wyłączony z powodu wysokiej temperatury. 2. Upewnij się, że robot działa w temperaturze otoczenia poniżej 40°C . 3. Umieść robota w zacienionym, chłodnym i dobrze wentylowanym miejscu. Alarm zatrzyma się, gdy temperatura spadnie do normalnego zakresu. 4. Jeżeli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Robot stracił orientację.	Ustalanie lokalizacji przerwane.	1. Sprawdź, czy lidar na górze robota jest brudny. Brud negatywnie wpłynie na ustalanie lokalizacji. 2. Ręcznie przenieś robota na otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 3. Jeżeli nie uda się przywrócić ustalania lokalizacji, zdalnie skieruj robota do stacji za pośrednictwem aplikacji i rozpocznij koszenie.
Błąd czujnika.	Błąd czujnika.	1. Uruchom ponownie robota i spróbuj ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się powtarzał, skontaktuj się z obsługą klienta.
Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	Robot znajduje się w strefie wyłączonej.	1. Ręcznie przenieś robota ze strefy wyłączonych i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie kontroluj robota przez aplikację, aby przenieść go ze strefy wyłączonej i spróbuj ponownie.
Robot znajduje się poza obrębem mapy.	Robot znajduje się poza obrębem mapy.	1. Ręcznie przenieś robota na obszar mapy i spróbuj ponownie. 2. Zdalnie, za pomocą aplikacji przywróć robota na obszar mapy i spróbuj ponownie.
Zatrzymanie awaryjne aktywowane.	Przycisk Stop na robocie jest wciśnięty.	Wprowadź kod PIN na robocie i potwierdź.
Niski poziom baterii. Robot wyłączy się niedługo.	Poziom baterii wynosi $\leq 10\%$.	Zadokuj robota w stacji, aby naładować baterię.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
Robot jest poza mapą. Ryzyko kradzieży.	Robot jest poza mapą.	1. Zweryfikuj kodem PIN. 2. Możesz wyłączyć Alarm w przypadku wyjechania poza obręb mapy w aplikacji (Ustawienia).
Powrót do stacji zakończony niepowodzeniem.	Wracając do stacji ładowania, robot nie może jej odnaleźć.	1. Sprawdź, czy robot nie jest blokowany przez przeszkody. Po ich usunięciu spróbuj ponownie. 2. Zdalnie skieruj robota z powrotem do stacji ładowania za pośrednictwem aplikacji.
Dokowanie w stacji ładowania zakończone niepowodzeniem.	Robot znajduje stację ładowania, ale nie potrafi się zadokować.	1. Sprawdź, czy odbłaskowe warstwy na stacji nie są brudne ani zablokowane. 2. Sprawdź, czy naprzeciw stacji nie znajdują się przeszkody. 3. Sprawdź, czy stacja nie zmieniła położenia. 4. Sprawdź, czy płyta podstawowa jest pokryta grubym błotem. 5. Sprawdź, czy stacja znajduje się na zboczu. 6. Sprawdź, czy stacja ma zasilanie. 7. Pomóż robotowi zadokować na stacji za pomocą pilota lub manualnie.
Ustalanie lokalizacji zakończone niepowodzeniem.	Ustalanie lokalizacji jest niemożliwe, gdy robot próbuje rozpocząć zadanie.	1. Sprawdź, czy lidar nie jest zablokowany. Ręcznie przenieś robota na płaskie i otwarte miejsce w obrębie mapy i spróbuj rozpocząć zadanie ponownie. 2. Jeżeli problem będzie się powtarzał, spróbuj ponownie, gdy robot znajdzie się w stacji.
Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	Niewystarczająca przestrzeń do skrętu przed stacją.	1. Jeśli stacja jest umieszczona na krawędzi mapy lub wewnątrz niej, upewnij się, że istnieje co najmniej 1 m wolnej przestrzeni między przednią częścią płyty podstawowej stacji a granicą mapy; w przeciwnym razie robot może nie być w stanie skręcić. 2. Przenieś stację lub zmień mapę w Edycja mapy.
Ścieżka zablokowana.	Ścieżka zablokowana.	1. Sprawdź, czy na ścieżce ustawiono strefę zakazu. 2. Sprawdź, czy na drodze robota nie ma przeszkód. 3. Jeśli robot nadal nie może przejść, usuń ścieżkę w edytorze mapy i ustaw nową.
Kamera przednia jest brudna.	Kamera przednia jest brudna.	Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.
Wystąpił problem z przednią kamerą.	Wystąpił problem z przednią kamerą.	1. Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką. 2. Uruchom robota ponownie. 3. Jeśli problem nadal występuje, skontaktuj się z serwisem posprzedażowym.
Przednia kamera jest zablokowana.	Przednia kamera jest zablokowana.	Wyczyść kamerę przednią czystą szmatką.
Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	Podczas automatycznego tworzenia mapy pojawia się błąd wykrywania granic.	1. Oświetlenie musi być odpowiednie - nie może być zbyt jasno, ani zbyt ciemno. 2. Ustawień dokonuj bezchmurny dzień, nie może być mgły, ani deszczu. 3. Obiektów przedniej kamery robota musi być czysty, nie wolno jej niczym przesłaniać.

Problem	Przyczyna	Rozwiązanie
		4. Podłoże musi być równe, gdyż nierówności mogą utrudniać wykrywanie. 5. Jeśli wykrywanie granic nadal nie działa, włącz tryb zdalnego sterowania, co umożliwi utworzenie mapy.

13 Specyfikacja

		A2 1200	A2 2000
Informacje podstawowe	Nazwa produktu	Robot koszący Dreame A2	
	Marka	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Wymiary	666 × 444 × 273 mm	
	Waga (łącznie z akumulatorem)	16,1 kg	
Koszenie	Zalecana wydajność pracy	1200 m ²	2000 m ²
	Skuteczność koszenia	Standardowa: 800 m ² /dzień Wysoka: 1600 m ² /dzień	Standardowa: 1000 m ² /dzień Wysoka: 2000 m ² /dzień
	Wysokość koszenia	30~70 mm	
	Szerokość koszenia	22 cm	
	Czas ładowania ^[2]	52 min	65 min
Emisja dźwięku	Poziom mocy akustycznej LWA	54 dB(A)	
	Niepewności pomiarowe KWA	3 dB(A)	
	Poziom ciśnienia akustycznego LpA	46 dB(A)	
	Niepewności pomiarowe KpA	3 dB(A)	
Stan pracy	Temperatura działania	0~50° C Zalecana: 10~35° C	
	Temperatura przechowywania długoterminowego	-10~35° C Zalecana: 0~25° C	
	Klasyfikacja IP	Kosiarka: IPX6 Stacja ładowania: IPX4 Źródło zasilania: IP67	
	Maksymalny stopień nachylenia obszaru koszenia	50 % (27°)	
Łączność	Zakres częstotliwości Bluetooth	2400,0~2483,5 MHz	
	Maksymalna Moc RF	802.11b:16±2dBm (11 Mb/s) 802.11g:14±2dBm (54 Mb/s) 802.11n:13±2dBm (HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400-2483.5M)	
	Usługa połączenia z Internetem ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS	

		A2 1200	A2 2000
Silnik napędowy	Prędkość podczas sterowania zdalnego	0,45 m/s-0,8 m/s	
	Prędkość podczas koszenia	Standardowa: 0,35 m/s Wysoka: 0,6 m/s	
	Typ silnika	Silnik ośrodkowy	
Silnik koszenia	Prędkość	2200 obr./min	
Akumulator (kosiarka)	Model akumulatora	MBPA10	MBPA14
	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy	
	Pojemność znamionowa	4000 mAh	5000 mAh
	Napięcie znamionowe	18 V DC	
Źródło zasilania	Model ładowarki	MPAA10/MPAA20	
	Napięcie wejściowe	100~240 V AC	
	Napięcie wyjściowe	20 V DC	
	Prąd wyjściowy	3 A	
Stacja ładowania	Model stacji ładującej	MCA10	
	Napięcie wejściowe	20 V DC	
	Napięcie wyjściowe	20 V DC	
	Prąd wejściowy	3 A	
	Prąd wyjściowy	3 A	
Akcesoria	Zapassowe ostrza i oprawki	9/3	
	Model noża	MBKA10/MQBA10	

Stan- dardowa	Pasma	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maksymalna moc wyjściowa RF	GNSS	Pasma częstotliwości
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Czas ładowania ma zastosowanie, gdy robot automatycznie powraca do stacji ładowania przy niskim poziomie baterii.

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

Uwaga: Ze względu na to, że nieustannie pracujemy nad udoskonaleniem naszego produktu, jego specyfikacja może ulec zmianie. Aby uzyskać najnowsze informacje, odwiedź naszą stronę internetową: <https://global.dreametech.com>.

Informacja o bezpieczeństwie produktu

Robot koszący jest urządzeniem automatycznym przeznaczonym do pielęgnacji trawnika

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

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

Ostrzeżenia ogólne

Robot koszący posiada ruchome elementy tnące

Podczas pracy urządzenia nie należy dotykać elementów ruchomych w szczególności noży

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

Produkt nie jest zabawką

Bezpieczeństwo dzieci i zwierząt

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

Nie należy pozwalać dzieciom na siadanie stawianie ani zabawę robotem koszącym

Zasady prawidłowego użytkowania

Robot koszący przeznaczony jest wyłącznie do koszenia trawy na terenach przydomowych

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

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

Uszkodzenia i modyfikacje

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

Zabrania się samodzielnych modyfikacji oraz napraw robota koszącego

Wszelkie naprawy powinny być wykonywane wyłącznie przez autoryzowany serwis

Instalacja i przygotowanie do pracy

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

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

przedmioty mogące zostać wyrzucone przez elementy tnące

Czyszczenie i konserwacja

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

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

Bezpieczeństwo elektryczne i akumulator

Należy używać wyłącznie zasilaczy oraz akumulatorów zalecanych przez producenta

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

Zabrania się otwierania zgniatania lub podpalania akumulatora

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

Zagrożenia resztkowe

Pomimo zastosowania środków bezpieczeństwa mogą występować zagrożenia resztkowe

Może wystąpić ryzyko skaleczenia przy nieprawidłowej obsłudze

Możliwe jest ryzyko potknięcia się o pracujące urządzenie

Istnieje ryzyko uszkodzenia mienia w przypadku nieprawidłowej instalacji

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

Zgłaszanie zdarzeń niebezpiecznych

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

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

Niniejszy dokument jest tłumaczeniem oryginalnej instrukcji obsługi, stworzonej przez producenta.

Szczegółowe informacje o warunkach gwarancji dystrybutora / producenta dostępne na stronie internetowej <https://serwis.innpro.pl/gwarancja>

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

Środki bezpieczeństwa

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

Akumulator LI-ION

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

Akumulator LI-PO

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

UPROSZCZONA DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE

TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. niniejszym oświadcza, że typ urządzenia radiowego Robot koszący DREAME A2 2000 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: <https://files.innpro.pl/dreame>

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

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

Maksymalna moc częstotliwości radiowej: <20dBm

Ochrona Środowiska



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



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

Importer: **INNPRO**

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

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

Dane dotyczące baterii:

Typ: akumulator litowo-jonowy

Waga netto: 0.529 kg

Pojemność: 5000 mAh

Moc: 0,09 kWh

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