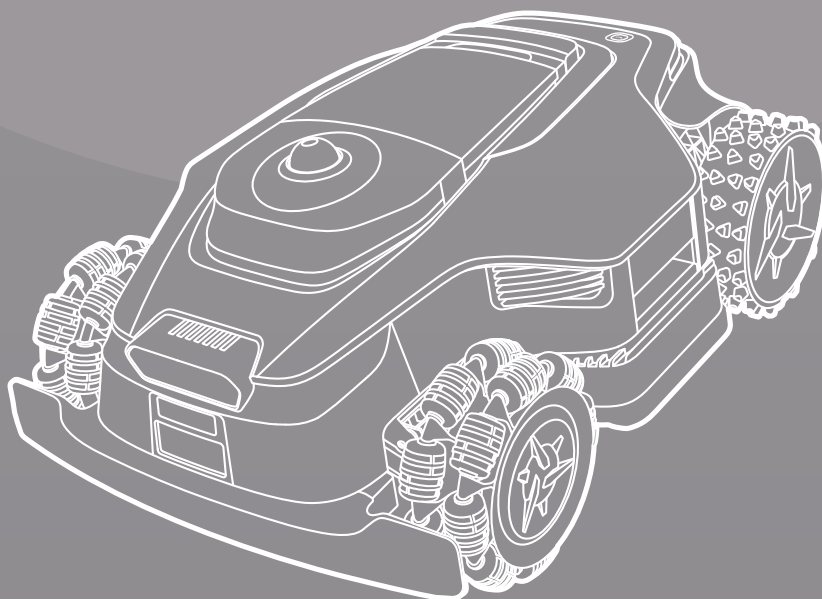


DREAME



**Dreame A3 AWD Pro 5000
vartotojo vadovas**

Originalios instrukcijos

Turinys

1 Saugos instrukcijos	P 3 5 7
2 Gaminio pristatymas	P 3 6 1
3 Įrengimas	P 3 6 3
4 Paruošimas pirmam naudojimui	P 3 6 6
5 Žemėlapių sudarymas sode	P 3 7 1
6 Veikimas	P 3 7 7
7 „Dreamehome“ programėlė	P 3 8 0
8 Priežiūra	P 3 8 3
9 Akumuliatorius	P 3 8 7
10 Laikymas žiemą	P 3 8 7
11 Transportavimas	P 3 8 7
12 Triukšų šalinimas	P 3 8 9
13 Specifikacijos	P 3 9 2

1 Saugos instrukcijos

1.1 Bendrosios saugos instrukcijos

- Nenaudokite mašinos ir jos priedų blogomis oro sąlygomis, ypač kai yra žaibo pavojus.
- Prieš naudodami gaminį, atidžiai perskaitykite ir įsisavinkite naudotojo vadovą.
- Naudokite tik „Dreame“ rekomenduojamą įrangą su šiuo gaminiu. Bet kokio kito pobūdžio naudojimas yra neteisingas.
- Neleiskite vaikams būti šalia mašinos arba su ja žaisti, kai ji veikia.
- Nenaudokite gaminio tose vietose, kuriose žmonės nežino apie jo buvimą.
- Nebėkite, kai gaminį valdote rankiniu būdu naudodami „Dreamehome“ programėlę. Visada eikite, žiūrėkite, kur žengiate nuokalnėse, ir visada išlaikykite pusiausvyrą.
- Nenaudokite gaminio, kai darbo srityje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
- Jei gaminį naudojate viešose vietose, aplink darbo sritį pastatykite įspėjamuosius ženklus su šiuo tekstu: „Įspėjimas! Automatinė vežapjovė! Nesiartinkite prie mašinos! Prižiūrėkite vaikus!“
- Naudodami gaminį, dėvėkite tvirtą avalynę ir ilgas kelnes.
- Siekdami išvengti gaminio sugadinimo ir nelaimingų atsitikimų, susijusių su transporto priemonėmis ir asmenimis, neįrenkite darbo sričių ir transportavimo takų viešose vietose.
- Nelieskite judančių pavojingų dalių, pvz., peilių disko, kol jos visiškai nesustojo.
- Sužalojimų ar nelaimingų atsitikimų atveju kreipkitės į gydytoją.
- Prieš šalindami užsikimšimus, atlikdami priežiūrą arba tikrindami gaminį, jį išjunkite **OFF**. Jei gaminys neįprastai vibruoja, prieš paleisdami iš naujo patikrinkite, ar jis nėra pažeistas. Nenaudokite gaminio, jei kuri nors jo dalis yra sugedusi.
- Neįrenkite pagrindinio kabelio vietose, kur gaminys gali jį nupjauti. Vadovaukitės pateiktomis kabelio įrengimo instrukcijomis.
- Norėdami įkrauti gaminį, naudokite tik pakuotėje pateiktą įkrovimo stotelę. Netinkamas naudojimas gali sukelti elektros smūgį, perkaitimą arba korozinių skysčių išsiliejimą iš akumuliatoriaus. Jei išsiliejo elektrolitas, nuplaukite vandeniu / neutralizuojančia medžiaga ir kreipkitės į gydytoją, jei korozinio skysčio pateko į akis.
- Prijungdami pagrindinį kabelį prie elektros lizdo, naudokite liekamosios srovės įtaisą (RCD) su maksimalia išjungimo srove 30 mA.
- Naudokite tik „Dreame“ rekomenduojamus originalius akumuliatorius. Naudojant neoriginalius akumuliatorius, gaminio saugumas negali būti garantuotas. Nenaudokite pakartotinai neįkraunamų akumuliatorių.
- Laikykite visus maitinimo ir (arba) ilginamuosius laidus atokiau nuo darbo srities, kad išvengtumėte laidų pažeidimų, dėl kurių gali įvykti kontaktas su įtampą turinčiomis dalimis.
- Šiame dokumente pateiktos iliustracijos yra tik informacinio pobūdžio. Atsižvelkite į realius gaminius.
- Niekada neleiskite naudotis mašina vaikams, asmenims su ribotomis fizinėmis, jutiminėmis ar protinėmis galimybėmis, patirties ir žinių stokojantiems asmenims arba asmenims, nesusipažinusiems su šiomis instrukcijomis. Vietos teisės aktai gali riboti operatoriaus amžių.
- Neprijunkite ir nelieskite pažeisto kabelio, kol jis nebus atjungtas nuo elektros lizdo. Jei kabelis pažeidžiamas naudojimo metu, ištraukite kištuką iš elektros lizdo. Susidėvėjęs arba pažeistas kabelis didina elektros smūgio pavojų ir turi būti pakeistas aptarnaujančio personalo.
- Nestumkite gaminio stipriai ar greitai, nes tai gali jį sugadinti.
- Siekiant užtikrinti atitiktį reikalavimams dėl radijo dažnių poveikio, tarp įrenginio ir žmogaus turi būti išlaikomas 35 cm atstumas.
- ĮSPĖJIMAS. Akumuliatoriui įkrauti naudokite tik su šiuo prietaisu pateiktą nuimamą maitinimo bloką.

1.7 Simboliai ir lipdukai

	ĮSPĖJIMAS – Prieš pradėdami naudoti mašiną, perskaitykite naudojimo instrukcijas.
	ĮSPĖJIMAS – Dirbdami laikykitės saugaus atstumo nuo mašinos.
	ĮSPĖJIMAS – Prieš atlikdami darbus su mašina ar ją keldami, išjunkite įrenginį.
	ĮSPĖJIMAS – Nesivažinėkite mašina. Nelieskite besisukančių peilių.
	ĮSPĖJIMAS – Šio gaminio negalima išmesti kaip įprastų buitinių atliekų. Užtikrinkite, kad gaminyje būtų atiduotas perdirbimui pagal vietos teisės aktų reikalavimus.

	Šis gaminys atitinka galiojančias EB direktyvas.
	III klasė
	Prieš įkrovimą, perskaitykite instrukcijas.
	Nuolatinė srovė
	II klasė

NAUDOJIMO PASKIRTIS

Sodo gaminys skirtas namų vejos pjovimui. Jis sukonstruotas dažnam pjovimui, kad veja būtų sveikesnė ir gražesnė nei bet kada anksčiau. Priklausomai nuo jūsų vejos apimties, vejapjovė gali būti užprogramuota veikti bet kuriuo laiku ir bet kokių dažnumu. Ji neskirta kasimui, šlavimui ar sniego valymui.



Šiuo dokumentu „TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd.“ pareiškia, kad radijo ryšio įrangos modelis „Dreame“ MXXA9301 atitinka Direktyvos 2014/53/ES reikalavimus. Visas ES atitikties deklaracijos tekstas yra pateiktas šiuo interneto adresu: <https://global.dreameotech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Gaminys atitinka Jungtinės Karalystės PSTI reglamentus; visas atitikties deklaracijos tekstas yra pateiktas šiuo internetiniu adresu: <https://global.dreameotech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Išsamus elektroninis vadovas pateiktas adresu <https://global.dreameotech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Tinklo saugumo pranešimas

Siekiant užtikrinti saugų šio įrenginio veikimą tinklu sujungtoje aplinkoje, pateikiama ši informacija:

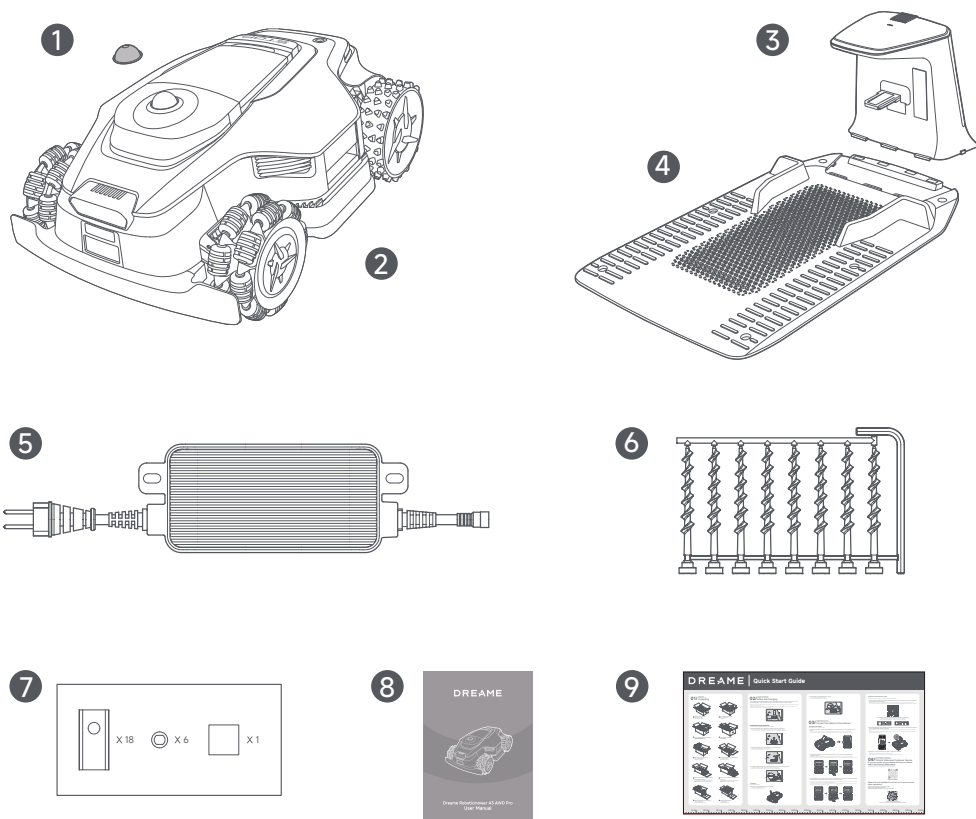
Šis įrenginys turi keletą tinklo ryšio galimybių, įskaitant etherneto prievadą (RJ-45), „Wi-Fi“ belaidžio ryšio modulį ir USB derinimo sąsają. Paleidus įrenginį, pagal numatytuosius nustatymus įjungiamos šios tinklo paslaugos:

- **Tinklo konfigūracijos paslauga (HTTP/HTTPS):** laukia 80 (HTTP) ir 443 (HTTPS) prievadų užklausų įrenginio konfigūracijos ir būsenos stebėjimui. Siekiant išvengti informacijos nutekėjimo, rekomenduojama iškart po įdiegimo išjungti HTTP paslaugą, įjungti tik HTTPS ir įdiegti patikimą TLS sertifikatą.
- **Įrenginio transliavimas (mDNS/SSDP):** naudojamas automatiniam aptikimui, transliuojant įrenginio informaciją vietiniame tinkle (LAN). Jei tai nėra būtina, rekomenduojama išjungti šias paslaugas, siekiant sumažinti nuskaitymo riziką.
- **USB sąsaja:** naudojama vietiniams programinės įrangos atnaujinimams ir registro gavimo operacijoms. Kai įjungtas derinimo režimas, gali būti atskleistos sistemos failų prieigos teisės. Rekomenduojama apriboti naudojimą tik įgaliotam personalui ir išjungti šią sąsają, kai įrenginiui neatliekama priežiūra.

Išsamios informacijos apie konfigūravimo procedūras pateikta skyriuje „Paruošimas pirmam naudojimui“.

2 Gaminio pristatymas

2.1 Dėžutės turinys



1 LiDAR apsauginis dangtelis

2 Robotinė vejapjovė

3 Įkrovimo bokštas
(su 10 m ilgio ilginamuoju kabeliu)

4 Pagrindo plokštė

5 Maitinimo šaltinis

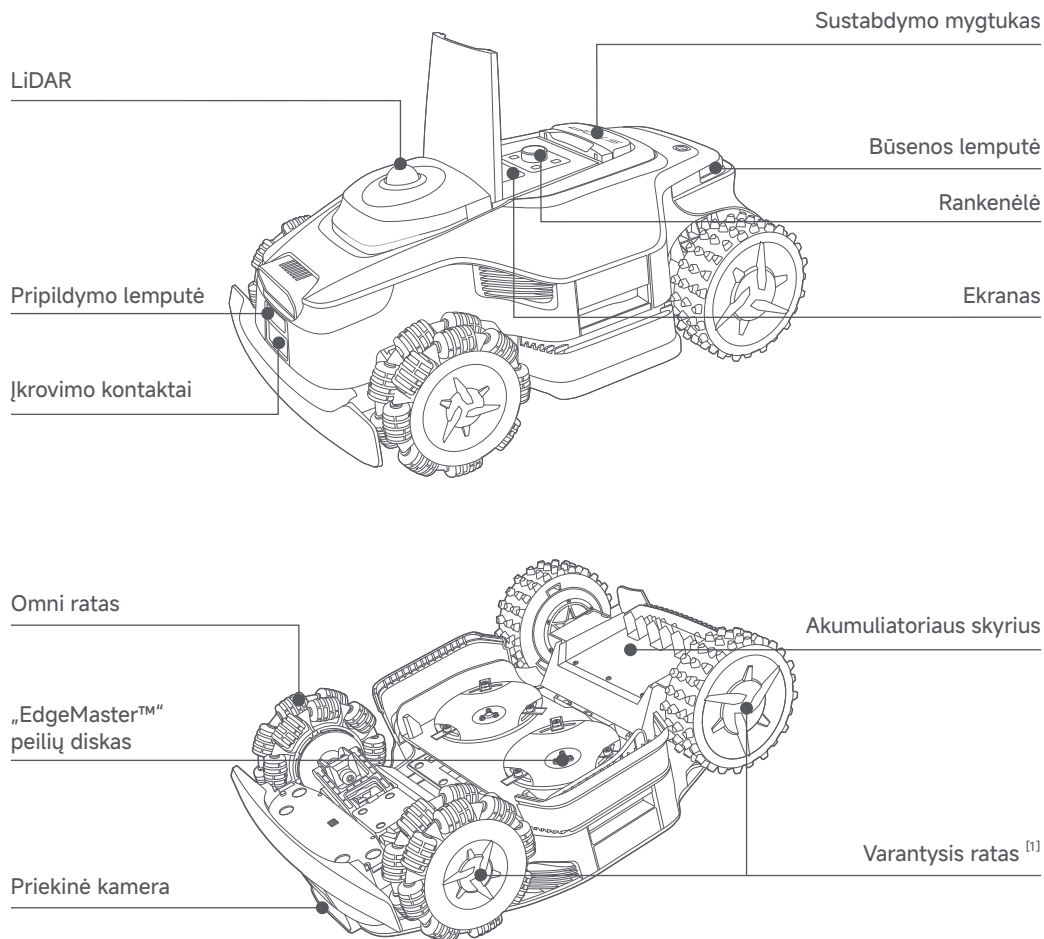
6 Varžtai × 8, šešiakampis raktas

7 Atsarginiai peiliai × 18,
laikikliai × 6, nepūkuotas audinys

8 Naudotojo vadovas

9 Trumpas darbo pradžios vadovas

2.2 Gaminio apžvalga



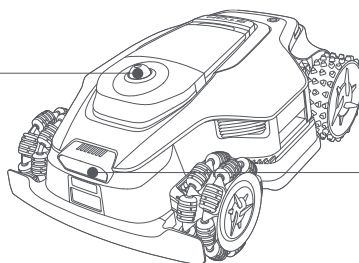
[1] Įrengtas su ratų varikliais.

2.3 „OmniSense™ 3.0”: 3D ultra jautrumo sistema su DI kameromis

Aukštesnio lygio vejos priežiūra su „OmniSense™ 3.0” – novatoriška 3D ultra jautrumo sistema, kurioje įrengtos dvi algoritmo pagrindu veikiančios HDR kameros, užtikrinančios išsamesnį ir detalesnį sodo 3D aplinkos suvokimą.



„OmniSense™ 3.0”
3D ultra jautrumo sistema



DI sustiprintas 3D kliūčių
vengimas keliomis kryptimis



2.4 Ryšio paslauga su GPS ir 4G ryšiu

Robote įrengta ryšio paslauga, kuri užtikrina prisijungimą prie 4G mobiliojo ryšio tinklo.

Ryšio paslaugos aktyvinimas

Įjunkite robotą ir ryšio paslauga aktyvuosis automatiškai. Roboto ekrane ir programėlėje įsijungs  – tai rodo, kad aktyvinimas pavyko. Programėlės srityje **Ryšiai** galite peržiūrėti ryšio paslaugos naudojimo būseną.

Aktyvius ryšio paslaugą, galite nuotoliniu būdu stebėti roboto būseną ir pradėti įkrovimo darbus be „Wi-Fi“ ryšio. Be to, integruotas GPS suteikia galimybę stebėti tiksliai buvimą vietą ir apsaugoti robotą nuo vagystės. Galite bet kuriuo metu ir iš bet kurios vietos stebėti jo buvimą vietą ir gauti pranešimus, jei jis pajuda už nustatytą žemėlapių ribų.

Ryšio paslauga pradeda veikti nuo jos aktyvinimo momento pagal įsigytą gaminio konfigūraciją.*Norėdami pratęsti paslaugą pasibaigus jos galiojimo laikui, susisiekite su „Dreame“ garantinio aptarnavimo komanda el. paštu dreamesupport@dreame.tech.

*Patikrinkite likusį nemokamą ryšio paslaugos laikotarpį programėlėje arba susisiekite su „Dreame“ garantinio aptarnavimo komanda, kad gautumėte daugiau informacijos.

2.5 Jutikliai

Pavadinimas	Aprašymas
LiDAR	Gauna informaciją apie aplinką ir padeda nustatyti roboto padėtį, išvengti kliūčių bei aptikti vandenį ir nešvarumus. Aptikimo nuotolis (esant 100 klx): 40 m esant 10 % atspindžio koeficientui; 70 m esant 80 % atspindžio koeficientui Matymo laukas: 360° (horizontaliai) × 59° (vertikaliai)
Priekinė kamera	Aptinka kliūtis, vejos ribas ir žmogaus buvimą. Matymo kampas: 89° (horizontaliai), 58° (vertikaliai), 97° (įstrižai) Skiriamoji geba: 2 MP
GPS	Robotas turi integruotą GPS funkciją. Naudodamiesi programėle galite stebėti roboto buvimą vietą realiuoju laiku „Google Maps“ žemėlapiuose.

3 Įrengimas

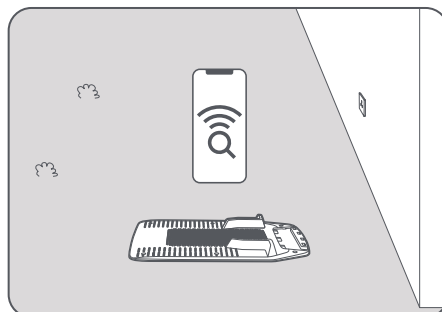
3.1 Pasirinkite tinkamą vietą

- Pagrindo plokštę pastatykite ant lygaus paviršiaus netoli vejos krašto ir elektros lizdo. Pastatykite ją srityje, kurioje yra stiprus „Wi-Fi“ signalas.

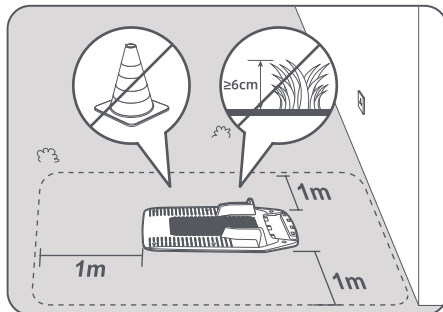
Pastaba. Norėdami patikrinti vietos „Wi-Fi“ signalo stiprumą, naudokite savo mobiliąjį įrenginį. Stiprus „Wi-Fi“ signalas užtikrina stabilų ryšį tarp roboto ir programėlės.

Svarbu. Įsitikinkite, kad žemė yra pakankamai minkšta varžtams įsukti.

Svarbu. Jei įkrovimo stotelė yra nuolydyje, įsitikinkite, ar jis nėra pernelyg staigus, kad robotas neslystų atgal ir galėtų prie jos prisijungti.

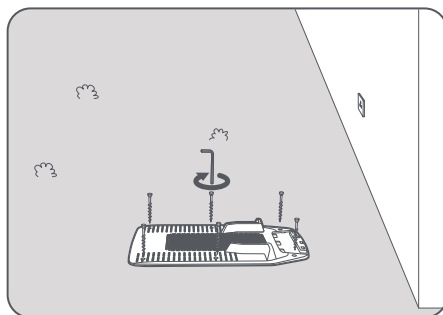


- Palikite bent **1 m** laisvos erdvės be kliūčių kairėje, dešinėje ir priešais pagrindo plokštę. Įsitikinkite, kad aplink vietą esanti žolė yra trumpesnė nei **6 cm**. Jei žolė yra aukštesnė, pirmiausia ją nupjaukite stumiamąja vejapjove. Dėl aukštos žolės robotui gali būti sunku grįžti į įkrovimo stotelę.

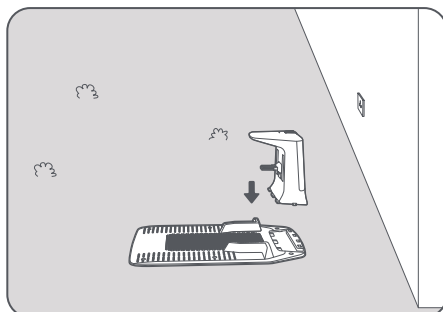


3.2 Įkrovimo stotelės įrengimas

- 1 Pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės naudodami pateiktus varžtus ir šešiakampį raktą.

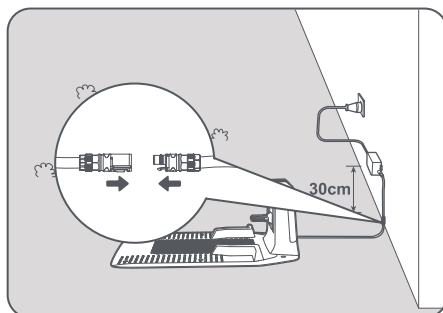


- 2 Įstatykite įkrovimo bokštą į pagrindo plokštę, kol išgirsite spragtelėjimą.

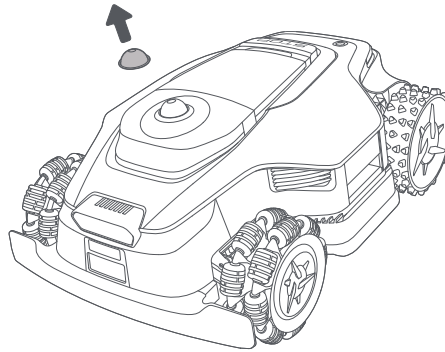


- 3 Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginamojo laido, tada prijunkite prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite ne mažiau kaip **30 cm** virš žemės.

Pastaba. Kai tiekiamas maitinimas, įkrovimo stotelės LED indikatorius bus **pastoviai mėlynas**.



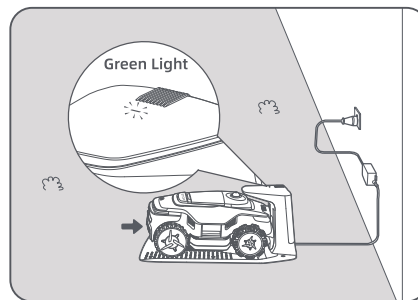
4 Nuimkite LiDAR apsauginį dangtelį.



5 Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad krautųsi. Įsitinkinkite, kad roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai yra tinkamai prijungti.

Pastaba. Kai robotas yra sėkmingai kraunamas įkrovimo stotelėje, indikatoriaus lemputė **mirksės žaliai**.

Pastaba. Jei norite pridėti garažą papildomai apsaugai, naudokite atitinkamą „Dreame“ garažą, kurį galite įsigyti vietos parduotuvėse arba internetu. Naudojant ne „Dreame“ garažą, gali kilti problemų pakartotinio įkrovimo metu.

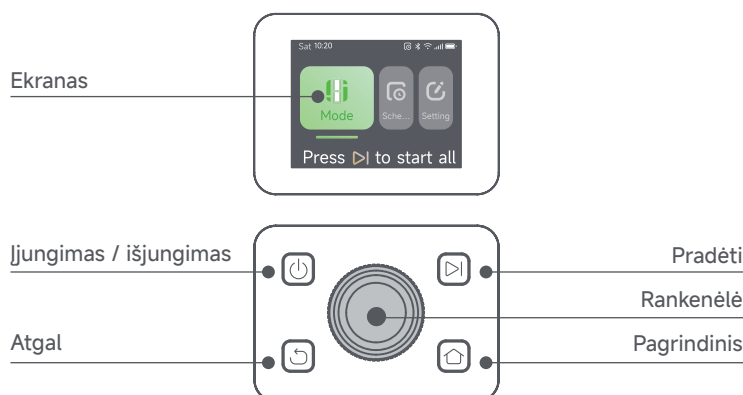


LED indikatorius įkrovimo stotelėje

LED indikatoriaus šviesos spalva	Reikšmė
Mirksinti / pastovi raudona	1. Problema su įkrovimo stotele (pavyzdžiui, problema su įkrovimo srove ar įtampa).
	2. Robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės, bet įkrovimas vyksta neįprastai (pavyzdžiui, įvyksta įkrovimo kontaktų trumpasis jungimas).
Pastovi mėlyna	Įkrovimo stotelei tiekiamas maitinimas. Robotas ne įkrovimo stotelėje.
Mirksinti žalia	Robotas kraunamas įkrovimo stotelėje.
Pastovi žalia	Robotas visiškai įkrautas stotelėje / ne įkrovimo valandomis.

4 Paruošimas pirmam naudojimui

4.1 Susipažinimas su valdymo skydeliu



Ekranas

Piktograma	Būsena
	Akumuliatoriaus įkrovimo lygis (rodo esamą akumuliatoriaus įkrovimo lygį.)
	Vyksta įkrovimas (robotas sėkmingai prisijungia prie įkrovimo stotelės.)
	„Bluetooth“ (robotas prisijungęs prie programėlės per „Bluetooth“.)
	„Wi-Fi“ (robotas prisijungęs prie programėlės per „Wi-Fi“ tinklą.)
	Ryšio paslauga (ryšio paslauga aktyvuota.)
	Tvarkaraštis (užduotis numatyta šiandienai, bet dar nepradėta.)

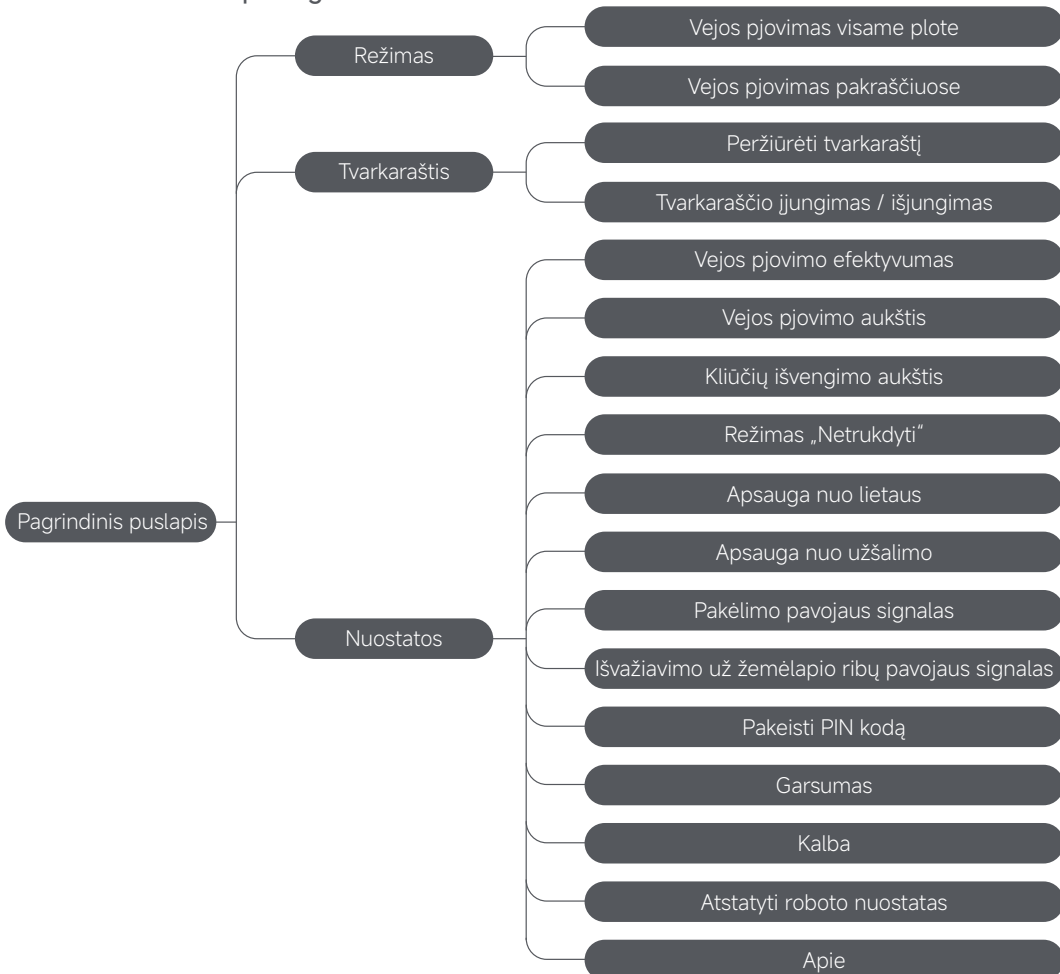
Valdikliai

Mygtukas	Funkcija
Įjungimas / išjungimas	Norėdami įjungti / išjungti robotą, laikykite nuspaudę mygtuką 2 sekundes. Įsitikinkite, kad jis ne įkrovimo stotelėje.
Pradėti	Norėdami pradėti vejos pjovimą visame plote arba tęsti pristabdytas užduotis, paspauskite mygtuką, tada per 5 sekundes uždarykite dangtį. Jei dangtelis nebus uždarytas per 5 sekundes, užduotis bus atšaukta.
Pagrindinis	Norėdami robotą grąžinti į įkrovimo stotelę krauti, paspauskite mygtuką , tada per 5 sekundes uždarykite dangtį. Jei dangtelis nebus uždarytas per 5 sekundes, užduotis bus atšaukta.
Atgal	Norėdami pereiti meniu sąrašui aukščiau, paspauskite mygtuką.

Valdikliai

Rankenėlė	Norėdami patvirtinti pasirinkimą meniu, paspauskite rankenėlę.
	Norėdami įjungti „Bluetooth“ susiejimo režimą, laikykite nuspaudę rankenėlę 3 sekundes.
	Norėdami naršyti meniu, sukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę / prieš laikrodžio rodyklę.
Pradėti + Atgal	Norėdami atstatyti gamyklinius roboto nustatymus, kartu nuspauskite ► mygtuką ir ↺ mygtuką, ir palaikykite 3 sekundes. PIN kodas nebus ištrintas.
Pagrindinis + Atgal	Norėdami patekti į nuostatų puslapį Apie , kartu nuspauskite 🏠 mygtuką ir ↺ mygtuką, ir palaikykite 3 sekundes. Puslapis „Apie“ išnyks po 5 sekundžių.
Rankenėlė + Atgal	Norėdami atstatyti PIN kodą, kartu paspauskite rankenėlę ir ↺ mygtuką, ir palaikykite 3 sekundes.
Sustabdyti	Norėdami atidaryti viršutinį dangtelį ir sustabdyti robotą, paspauskite mygtuką Sustabdyti . Norint tęsti operaciją, reikia įvesti PIN kodą valdymo skydelyje.

Meniu struktūros apžvalga



*Galima atnaujinti priklausomai nuo programinės įrangos versijos.

Roboto būsenos lemputė

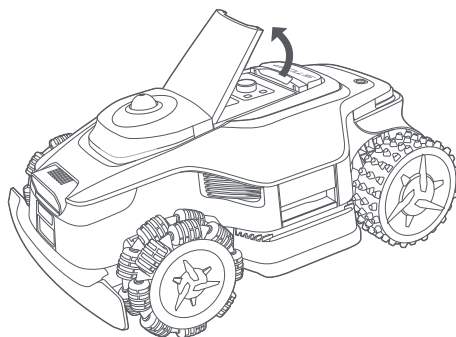
Spalva	Reikšmė
Pastovi raudona	1. Robotas veikia budėjimo režimu.
	2. Robotas atlieka užduotį arba yra sustabdytas.
	3. Akumulatorius visiškai įkrautas (ryškumas yra mažesnis nei visiškai įkrovus akumuliatorių).
	4. Robotas prisijungęs prie įkrovimo stotelės ir kraunasi.
Slenkanti	Robotas prisijungė prie įkrovimo stotelės.
Pulsuojanti raudona	1. Robotas veikia patruliavimo režimu.
	2. Tikralaikis vaizdo įrašas iš priekinės kameros rodomas per programėlę.
	3. Robotas juda link nurodytos vietos.
Mirksinti raudona	Robotui atliekant užduotį įvyko gedimas.
Banga nuo centro	Robotas įjungiamas.

Pastaba. Roboto lempučių aktyvinimo laikotarpį ir scenarijus galite pritaikyti dalyje **Nuostatos > Apšvietimas**.

4.2 Pradinės nuostatos

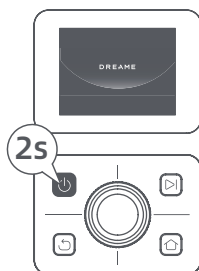
Prieš pirmą kartą įjungiant robotą, reikia atlikti keletą pagrindinių nuostatų, kad robotas būtų paruoštas darbui.

- 1 Pakelkite viršutinį dangtelį.



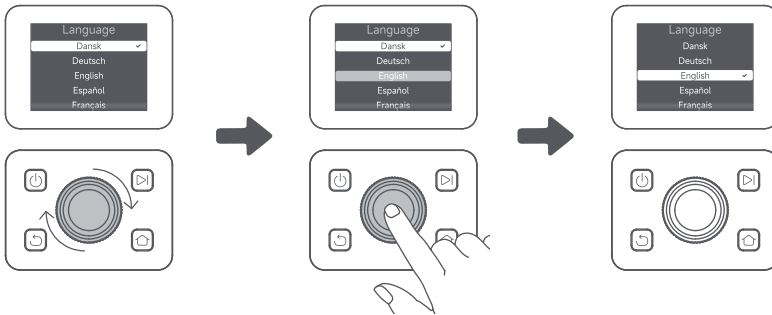
- 2 Norėdami įjungti robotą, valdymo skydelyje nuspauskite ir palaikykite  mygtuką 2 sekundes.

Pastaba. Robotas automatiškai įsijungs, kai prisijungs prie įkrovimo stotelės.



3 Pasirinkite pageidaujamą kalbą

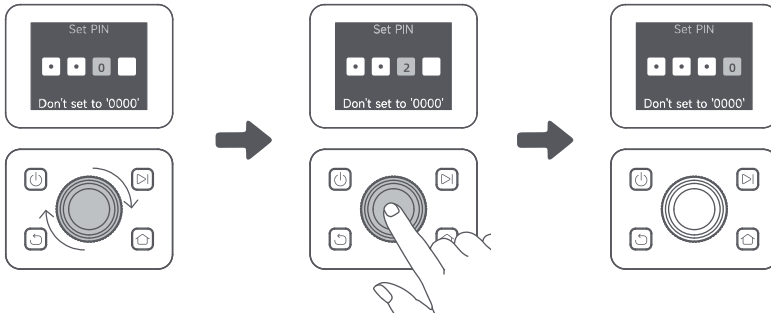
Norėdami pasirinkti kalbą, pasukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę, kad eitumėte žemyn, arba prieš laikrodžio rodyklę, kad eitumėte aukštyn. Norėdami patvirtinti, paspauskite rankenėlę.



4 Nustatykite PIN kodą

1. Norėdami pasirinkti skaičių nuo 0 iki 9, pasukite rankenėlę. Norėdami padidinti skaičių, sukite pagal laikrodžio rodyklę, o norėdami sumažinti – prieš laikrodžio rodyklę. Norėdami patvirtinti ir nustatyti kitą skaitmenį, paspauskite rankenėlę. Norėdami pakeisti ankstesnį skaitmenį, pasukite rankenėlę prieš laikrodžio rodyklę, kol skaičius taps 0, ir pasukite ją dar vieną kartą.

Svarbu. Nenustatykite PIN kodo „0000“.



2. Norėdami užbaigti PIN kodo nustatymą, įveskite PIN kodą dar kartą.

Pastaba. Jei du slaptažodžiai nesutampa, nustatykite naują slaptažodį iš naujo.

5 Prijunkite robotą prie interneto

Norėdami atsisiųsti programėlę „Dreamehome“ į savo mobilųjį įrenginį, nuskaitykite QR kodą. Baigę įdiegimą susikurkite paskyrą ir prisijunkite.



Taip pat galite atsisiųsti programėlę „Dreamehome“ iš „App Store“ arba „Google Play“.



Robotas palaiko 4G ryšį ir turi integruotą GPS. Tačiau norint pasiekti optimalų našumą, rekomenduojame nustatyti „Wi-Fi“ ryšį.

Prieš atliekant tinklo nustatymą:

- Įsitikinkite, kad robotas ir jūsų mobilusis įrenginys yra prijungti prie to paties „Wi-Fi“ tinklo.
- Įsitikinkite, kad jūsų mobilusis įrenginys yra ne toliau kaip **10 m** nuo roboto.
- Įjunkite „Bluetooth“ funkciją savo mobiliajame įrenginyje.

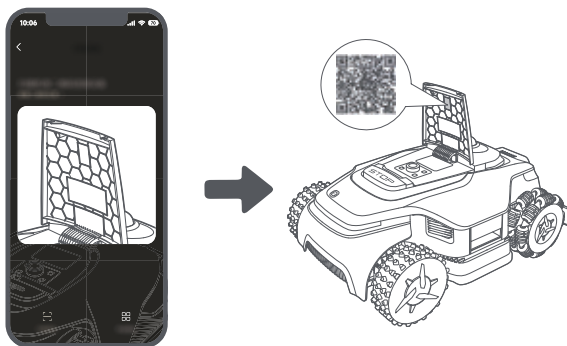
1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“.

2. Galite prisijungti vienu iš šių būdų:

a. Nuskaitykite QR kodą: eikite į  Įrenginys ir bakstelėkite  Nuskaityti QR kodą, kad prisijungtumėte. Norėdami prisijungti, nuskaitykite QR kodą, esantį roboto viršutiniame dangtelyje.

b. Pridėkite rankiniu būdu: eikite į  Įrenginys ir bakstelėkite  Pridėti. Tada pasirinkite roboto modelį, kurį norite prijungti.

c. Automatinis aptikimas: robotas ieškos artimiausių įrenginių. Norėdami prisijungti, aptiktų įrenginių sąrašą bakstelėkite savo robotą.

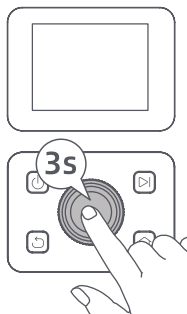


3. Norėdami nustatyti „Wi-Fi“ ryšį, sekite programėlėje pateiktas instrukcijas.

Svarbu. Naudokite vienos juostos 2,4 GHz dažnio tinklą arba dviejų juostų 2,4/5 GHz dažnio tinklą.

Svarbu. Įsitikinkite, kad jūsų „Wi-Fi“ tinkle nėra užkardos ir jis nėra užšifruotas. Priešingu atveju tinklo nustatymas gali nepavykti.

4. Nuspauskite ir palaikykite valdymo skydelio mygtuką 3 sekundes. Robotas pereis į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



5. Norėdami atlikti susiejimą, sekite programėlėje pateiktas instrukcijas.

Kaip panaikinti roboto susiejimą?

Sėkmingai atlikus susiejimą, robotas automatiškai susiejamas su „Dreamehome“ paskyra. Kiekvienas įrenginys gali būti susietas tik su viena paskyra. Jis negali būti susietas su kita paskyra tuo pačiu metu.

Norėdami susieti robotą su nauja paskyra, pirmiausia turite panaikinti jo susiejimą. Norėdami panaikinti susiejimą:

1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“. Eikite į  Įrenginys.
2. Jei prie savo „Dreamehome“ paskyros esate prijungę kelis robotus, norėdami patekti į robotą, kurį norite redaguoti, puslapį braukite į kairę arba į dešinę.
3. Bakstelėkite  dešiniame viršutiniame kampe.
4. Pasirinkite  **Panaikinti**.

Kaip bendrinti savo robotą?

1. Bakstelėkite  dešiniame viršutiniame kampe.
2. Pasirinkite  **Įrenginio bendrinimas**.

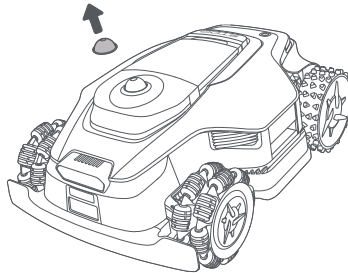
Kaip atsijungti nuo savo „Dreamehome“ paskyros arba ją panaikinti?

1. Eikite į  **Aš** >  **Paskyra**.
2. Pasirinkite **Atsijungti** arba **Panaikinti paskyrą**.

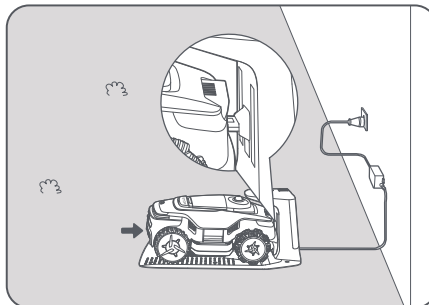
5 Žemėlapių sudarymas sode

Prieš pradėdami žemėlapių sudarymą, patikrinkite šiuos dalykus:

- Roboto akumuliatoriaus įkrovimo lygis yra didesnis nei 50 %.
- LiDAR apsauginis dangtelis nuimtas.



- Viršutinis dangtelis uždarytas.
- Robotas sėkmingai prisijungia prie įkrovimo stotelės.



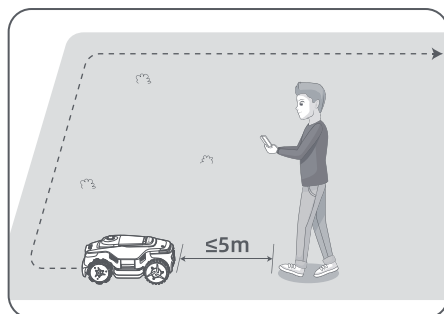
5.1 Virtualios ribos kūrimas

Prieš pradėdami žemėlapių sudarymo procesą, atkreipkite dėmesį į šiuos dalykus:

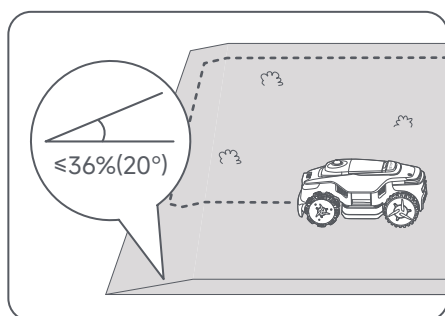
Svarbu. Neperkelkite roboto rankiniu būdu, kai kuriate ribas, nes tai gali sutrikdyti žemėlapių sudarymą.

Svarbu. Kai prasideda žemėlapių sudarymas, nesiųskite roboto į įkrovimo stotelę tol, kol žemėlapių sudarymas nebus baigtas. Priešingu atveju LiDAR gali būti užblokuotas, o tai gali sutrikdyti žemėlapių sudarymą.

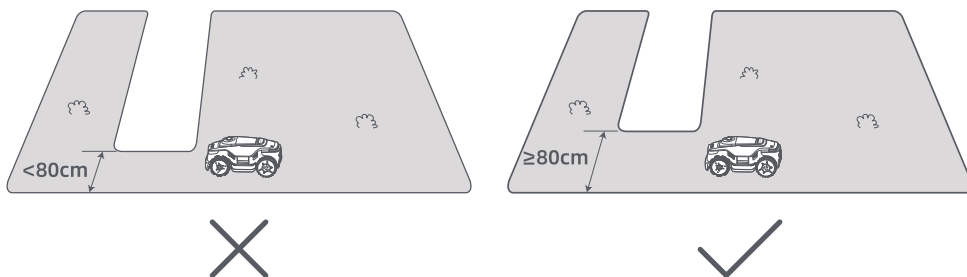
- Vykstant žemėlapių sudarymui, eikite **5 m** atstumu už roboto.



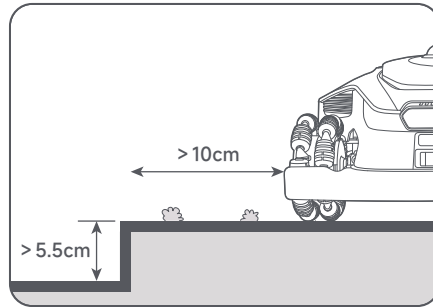
- Robotas gali judėti nuolydžiais iki **80 % (38°)**. Tačiau, norint geresnių pjovimo rezultatų, rekomenduojama, kad darbo sričių nuolydis būtų mažesnis nei **36 % (20°)**.



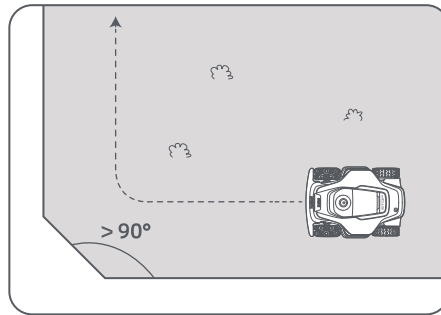
- Sritis, kurios yra siauresnės nei **80 cm**, nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų pravažiuoti (žr. 5.4 skyrių „Nustatyti taką“).



- Jei jūsų veja yra daugiau nei **5,5 cm** aukštesnė už greta esančią žemę, robotą laikykite mažiausiai **10 cm** atstumu nuo krašto. Jei jūsų veja yra vienodame lygmenyje su greta esančiu paviršiumi, robotas gali kirsti perimetrą, kad būtų pasiektas optimalus pjovimo rezultatas palei kraštus.

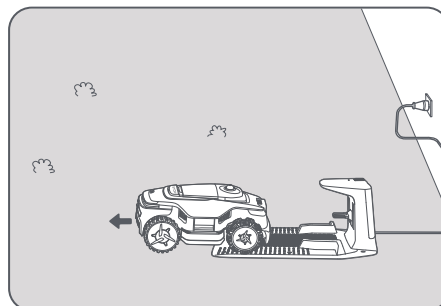
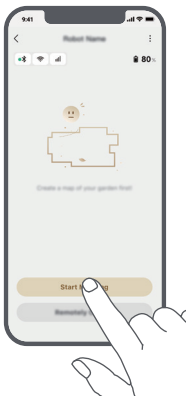


- Įsitikinkite, kad posūkio kampai yra didesni nei **90°**. Jei kampai yra mažesni nei 90°, robotui gali būti sunkiau atlikti švarų pjovimą.

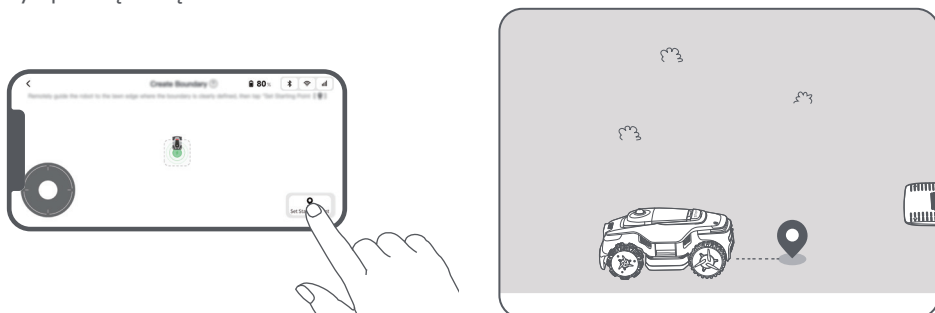


Pradėti kurti žemėlapi:

1. Programėlėje bakstelėkite **Pradėti kurti**; robotas patikrins savo būseną ir kalibruosis. Jis automatiškai išvažiuos iš įkrovimo stotelės, kad atliktų kalibravimą. Būkite atsargūs.



2. Nuotoliniu būdu nukreipkite robotą į vejos kraštą ir, norėdami nustatyti ribos pradinį tašką, bakstelėkite **Nustatyti pradinį tašką**.



3. Valdykite robotą nuotoliniu būdu, kad jis judėtų palei jūsų vejos perimetrą ir sudarytų darbo srities žemėlapį.

Automatinis ribų aptikimas

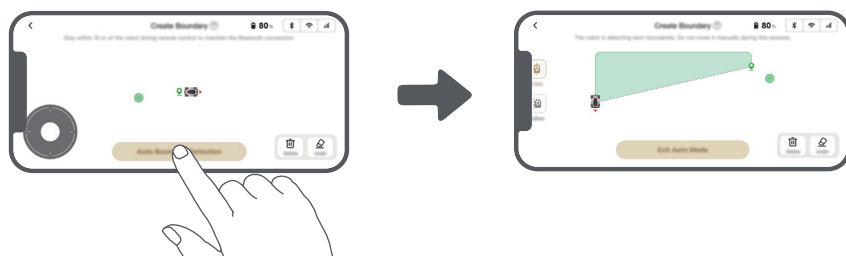
Pažangaus AI algoritmo varomas robotas naudoja priekinę kamerą žolės ir kito paviršiaus plotams aptikti, todėl gali nustatyti ribas be rankinio valdymo.

Nuotoliniu būdu nukreipę robotą į vejos kraštą ir nustatę pradinį tašką, galite naudoti režimą **Automatinis ribų aptikimas**. Galite pasirinkti, ar robotas turėtų kirsti perimetrą, kad kraštai būtų nupjauti švariau, ar likti arti jo, kad neįstrigtų.

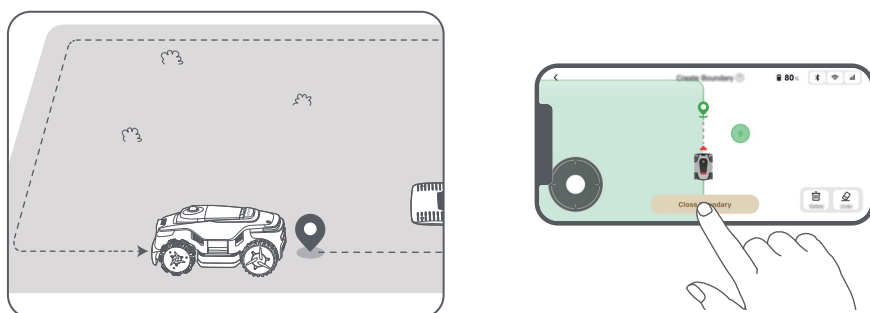
Rekomenduojame šio proceso metu sekti robotą. Jei robotas negali tiksliai nustatyti ribų, bet kuriuo metu galite išeiti iš automatinio ribų aptikimo režimo ir pereiti prie nuotolinio valdymo.

Svarbu. Automatinis ribų aptikimas turėtų būti naudojamas dienos šviesoje, kad būtų užtikrintas tinkamas matomumas. Nenaudokite šios funkcijos esant prastam apšvietimui ar lietingomis sąlygomis.

Svarbu. Įsitikinkite, kad roboto priekinė kamera yra švari ir niekas jos neužstoja.

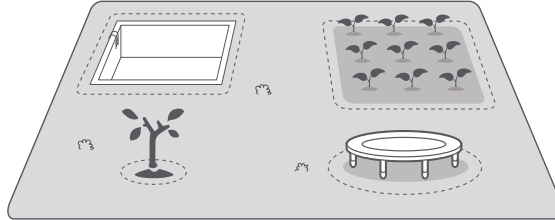


4. Kai robotas grįžta 1 m iki pradinio taško, galite bakstelėti **Uždaryti ribą** ir ribų sudarymas bus automatiškai baigtas.



5.2 Nustatyti vengtiną zoną

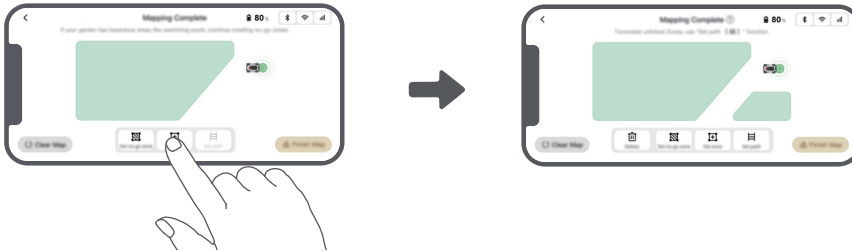
Nors robotas gali automatiškai išvengti kliūčių, vis tiek būtina nustatyti sritis, kuriose kyla pavojus nukristi, pvz., baseinus ir smėlio griovius, kaip vengtinas zonas. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pavyzdžiui, gėlyną, batutą, daržą ar išsikišusias medžio šaknis), nustatykite kaip vengtinas zonas. Norėdami toliau kurti vengtinas zonas, programėlėje galite bakstelėti **Vengtina zona**. Arba, norėdami sukurti arba panaikinti vengtinas zonas, kai žemėlapis jau sukurtas, galite eiti į  > **Žemėlapio redagavimas**.



5.3 Sukurti daugiau zonų ir išplėsti esamas zonas

• Kaip sukurti daugiau zonų

Jei jūsų veją skiria keliai arba turite kelias izoliuotas vejas, norėdami tęsti darbo sričių kūrimą, programėlėje galite bakstelėti **Nustatyti zoną**. Taip pat galite pridėti, panaikinti ar modifikuoti zonas srityje  > **Žemėlapio redagavimas**, kai žemėlapis jau sukurtas.



• Kaip išplėsti esamas zonas

Norėdami išplėsti esamą zoną, sukurkite norimą įtraukti zoną programėlėje bakstelėdami **Nustatyti zoną**. Jei šios dvi sritys persidengia, jos bus automatiškai sujungtos. Arba, norėdami išplėsti esamą zoną, kai žemėlapis jau sukurtas, galite eiti į  > **Žemėlapio redagavimas** > **Nustatyti zoną**.

• Kaip atskirti ir sujungti zonas

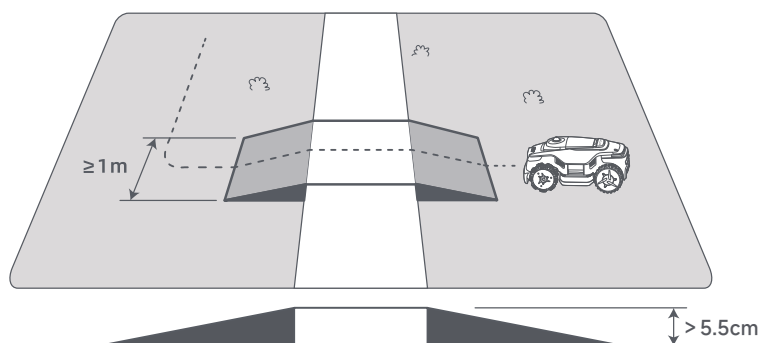
Norėdami padalyti zoną į mažesnes arba sujungti zonas, kurios buvo padalytos naudojant programėlę, į didesnę, eikite į  > **Žemėlapio redagavimas** > **Zonų nuostatos** ir programėlėje bakstelėkite **Atskirti zoną** arba **Sujungti**.

5.4 Nustatyti taką

Norėdami sujungti izoliuotas sritis, sukurkite takus. Izoliuotų zonų be tako negalės pasiekti robotas.

Pastaba. Pagal numatytuosius nustatymus robotas tik juda taku, bet nepjauna žolės.

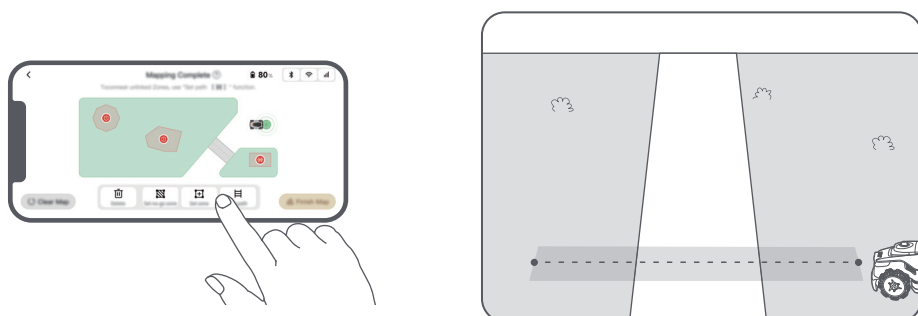
Svarbu. Jei jūsų veja yra padalyta praėjimais, kurių aukštis didesnis nei **5,5 cm**, pastatykite objektą, kurio nuolydis būtų lygus praėjimo aukščiui (pavyzdžiui, rampą).



• Kaip sujungti dvi izoliuotas darbo zonas

Norėdami sujungti izoliuotas sritis, sukurkite takus, kad jas galėtų pasiekti robotas. Norėdami sukurti taką, bakstelėkite **Nustatyti taką**.

Svarbu. Įsitikinkite, kad tako pradžia ir pabaiga yra darbo srityje.

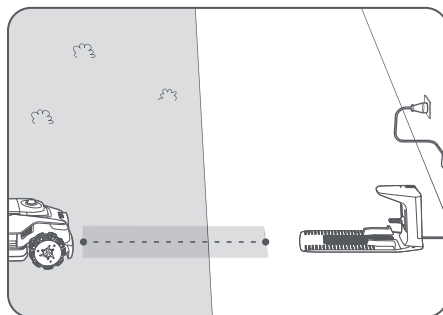
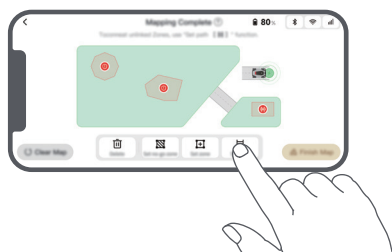


• Kaip sujungti darbo sritį ir įkrovimo stotelę

Jei jūsų įkrovimo stotelė nėra darbo srityje, reikia sukurti taką, kuris ją sujungtų su darbo sritimi. Norėdami sukurti taką, kuriuo robotas galėtų grįžti į įkrovimo stotelę, bakstelėkite **Nustatyti taką**.

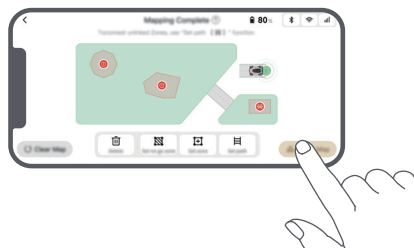
Svarbu. Užtikrinkite, kad vienas kelio galas būtų darbo srityje, o kitas galas būtų tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Patartina taką sulgyti su įkrovimo stotele.

Svarbu. Kurdami takus, jungiančius darbo sritį ir įkrovimo stotelę, nenaudokite nuotolinio roboto prijungimo prie įkrovimo stotelės funkcijos. Priešingu atveju LiDAR gali būti užblokuotas, o tai gali sutrikdyti žemėlapių sudarymą.



5.5 Baigti kurti žemėlapij

Baigę kurti darbo sritis, takus ir vengtinas zonas, bakstelėkite **Baigti kurti žemėlapij**.



5.6 Pridėti antrą žemėlapij

Jei tarp priekinio ir galinio sodų nėra tako, galite sukurti antrą žemėlapij. Sukūrę pirmąjį žemėlapij, bakstelėkite **Pridėti žemėlapij** ir toliau kurkite antrąjį. Arba, baigę sudarinėti žemėlapij, galite eiti į > **Žemėlapių redagavimas** ir bakstelėti **Pridėti žemėlapij**. Baigę antrąjį žemėlapij, galite perjungti žemėlapius naudodami funkciją > **Žemėlapių redagavimas**.

Pastaba. Perjungus žemėlapij bus taikomi dabartinio žemėlapių tvarkaraščiai ir pjovimo nuostatos.

Pastaba. Kad būtų patogiau, galite įsigyti papildomą įkrovimo stotelę, kurią galima įdiegti antrajame žemėlapyje. Antrajame žemėlapyje įdiegus atskirą įkrovimo stotelę, robotą perkelti iš vieno žemėlapių į kitą galima tik rankiniu būdu.



6 Veikimas

6.1 Vejos pjovimas pirmą kartą

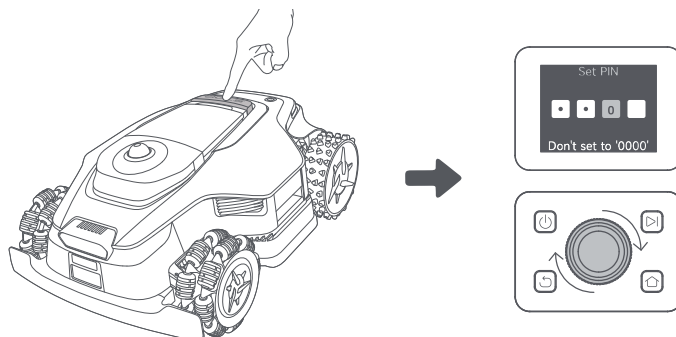
Patarimai prieš pjovimą:

- Naudodami stumiamąją vejapjovę nupjaukite žolę, kad ji būtų ne aukštesnė kaip 10 cm.
- Pašalinkite kliūtis nuo vejų, įskaitant šiukšles, lapų krūvas, žaislus, laidus ir akmenis. Įsitikinkite, kad robotui pjaunant veją ant jos nebūtų vaikų ar gyvūnų.
- Užpildykite vejose esančias duobutes.
- Iš anksto nustatykite pjovimo parametrus programėlėje (pvz., vejų pjovimo efektyvumą, pjovimo aukštį ir pjovimo kryptį).
- Žemėlapių sudarymas sode.

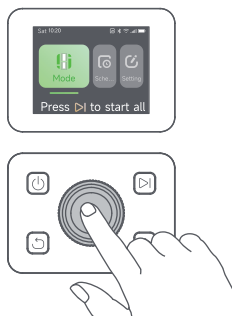


a) Pradėkite per valdymo skydelį

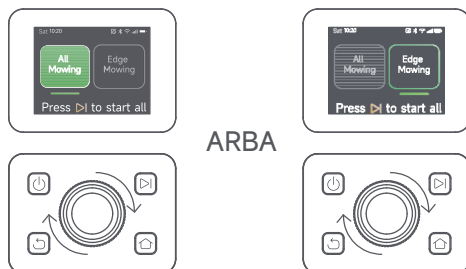
1. Paspauskite mygtuką **Sustabdyti**, pakelkite viršutinį dangtelį ir įveskite PIN kodą.



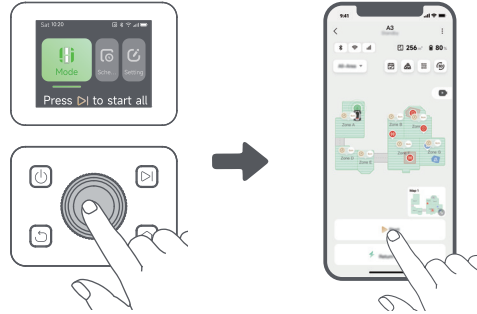
2. Ekrane pasirinkite „Režimai“ ir paspauskite rankenėlę.



3. Pasukite rankenėlę, kad pasirinkite vejos pjovimo režimą.



4. Paspauskite mygtuką **▶**, tada **uždarykite viršutinį dangtelį** per 5 sekundes. Robotas išvažiuos iš įkrovimo stotelės ir pradės vejos pjovimą visame plote. Norėdami pradėti vejos pjovimą, taip pat galite programėlėje bakstelėti **Pradėti**.



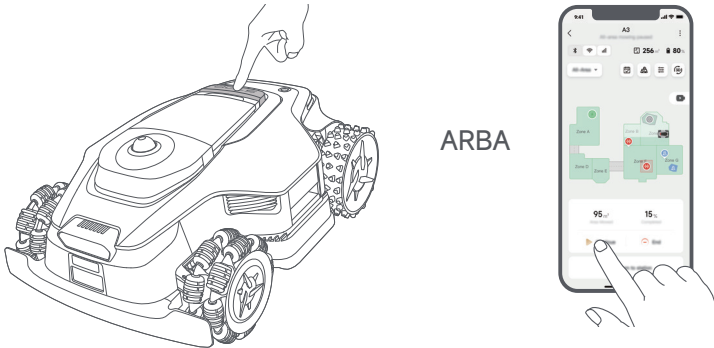
b) Pradėkite per programėlę

1. Atidarykite programėlę.
2. Pasirinkite pjovimo režimą ir bakstelėkite **Pradėti**, kad pradėtumėte vejos pjovimą.

6.2 Pristabdymas

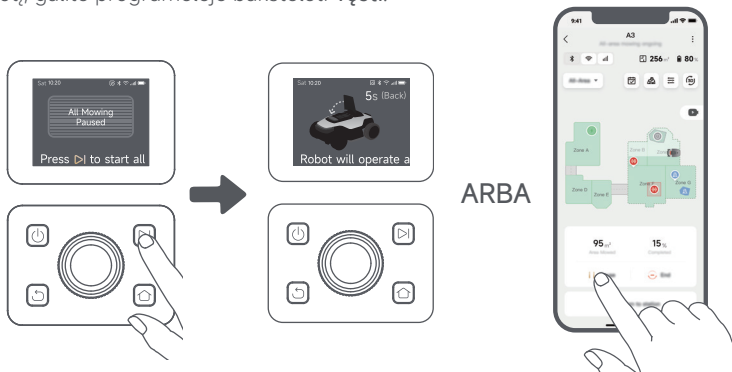
Norėdami pristabdyti dabartinę vejos pjovimo užduotį, galite paspausti roboto mygtuką **Sustabdyti** arba programėlėje bakstelėti **Pristabdyti**.

Pastaba. Roboto negalima paleisti tiesiai per programėlę, kai paspaudžiamas mygtukas **Sustabdyti**. Norėdami paleisti veikimą iš naujo, įveskite PIN kodą valdymo skydelyje.



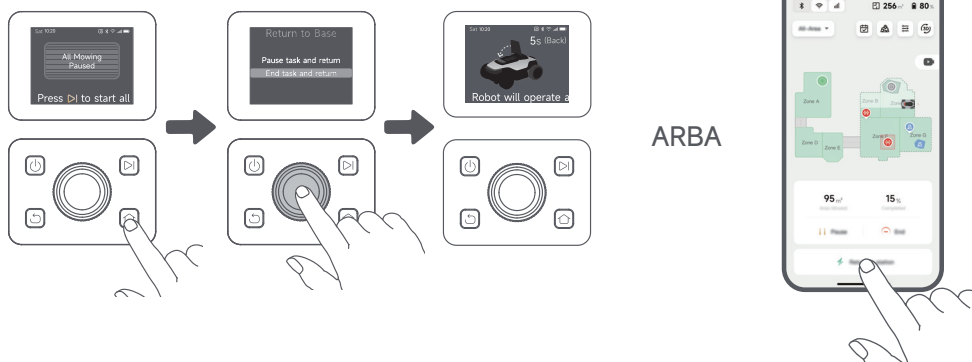
6.3 Paleidimas iš naujo

Norėdami iš naujo paleisti užduotį po roboto pristabdymo, paspauskite mygtuką **▶**, tada **uždarykite viršutinį dangtelį** per 5 sekundes. Robotas tęs ankstesnę vejos pjovimo užduotį. Arba, norėdami paleisti vejos pjovimo užduotį, galite programėlėje bakstelėti **Tęsti**.



6.4 Grįžimas į įkrovimo stotelę

Norėdami, kad robotas grįžtų į įkrovimo stotelę, valdymo skydelyje spustelėkite . Patvirtinkite, kad norite pristabdyti arba atšaukti dabartinę užduotį, tada **uždarykite viršutinį dangtelį** per 5 sekundes. Robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę, kad būtų pakartotinai įkrautas. Arba, norėdami nusiųsti robotą atgal, programėlėje galite pasirinkti **Pradėti grąžinimą į įkrovimo stotelę**.



7 „Dreamehome“ programėlė

Kur galite sužinoti daugiau

Programėlė „Dreamehome“ yra daugiau nei nuotolinis valdymas. Naudodamiesi programėle galite atlikti daugybę veiksmų: nuotoliniu būdu nustatyti įvairias nuostatas, išbandyti skirtingus vejos pjovimo režimus, laisvai redaguoti žemėlapią ir koreguoti vejos pjovimo tvarkaraščius.

7.1 Vejos pjovimo režimai

Robotą galima naudoti įvairiais pjovimo režimais. Naudodami programėlę galite perjungti režimus, įskaitant vejos pjovimą visame plote, vejos pjovimą zonose, vejos pjovimą pakraščiuose, taškinį pjovimą ir rankinį režimą.



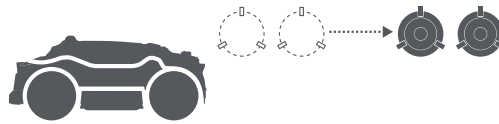
7.2 Vejos pjovimo formos

Suformuokite veją pagal savo poreikius pridėdami formas per programėlės parinktį > **Žemėlapio redagavimas** > **Formos**. Nustatytos formos nebus pjaunamos visuose vejos pjovimo režimuose. Jų padėtį, dydį galite keisti arba jas pašalinti parinktyje **Formos**.



7.3 Pjovimo sistema „EdgeMaster™ 2.0“

Naudojant „EdgeMaster™ 2.0“ technologiją, diskai gali išsikišti į išorę, kai pjaunate veją pakraščiuose, užtikrinant mažesnę nei 3 cm atstumą nuo disko iki krašto, kad pakraščiai būtų nupjauti kruopščiai ir tiksliai. Ši funkcija maksimaliai padidina pjovimo plotą ir užtikrina jūsų vejos grožį. Programėlėje eikite į > **Vejos pjovimo pakraščiuose nuostatos** > „EdgeMaster™“.



7.4 Tvarkaraštis

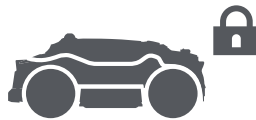
Sudarius pirmąjį žemėlapij, robotas automatiškai sukuria du savaitinius vejos pjovimo tvarkaraščius pagal vejos dydį: **Pavasario/vasaros tvarkaraštis** ir **Rudens/žiemos tvarkaraštis**. Norėdami atlikti išsamias tvarkaraščio nuostatas, programėlėje galite bakstelėti . Naudodami tvarkaraščio funkciją, galite palikti visus kasdienio vejos pjovimo darbus robotui. Jums reikia tik atlikti reguliarią roboto priežiūrą.

Pastaba. Jei nerimaujate, kad robotas gali trukdyti jums ar jūsų kaimynams, kai jis autonomiškai dirba tam tikru laiku, galite eiti į **Nuostatos > Netrukdyti** ir programėlėje nustatyti laiką **Netrukdyti**.



7.5 Užraktas nuo vaikų

Jei nerimaujate, kad roboto valdymą gali atlikti vaikai, programėlėje eikite į **Nuostatos** ir įjunkite funkciją **Užraktas nuo vaikų**. Įjungus šią funkciją, robotas bus užrakintas, jei atidarius dangtelį 5 minutes nebus atliekama jokių veiksmų.



7.6 Apsauga nuo lietaus

Jei nerimaujate, kad vejos pjovimo darbus gali paveikti nepalankios oro sąlygos, galite įjungti funkciją **Apsauga nuo**

lietaus valdymo skydelio arba programėlės srityje **Nuostatos**. Kai ši funkcija įjungta, prasidėjus lietaui robotas automatiškai pristabdo vejos pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę. Apsaugos nuo lietaus laiką galite nustatyti programėlėje.

Pastaba. Šlapios žolės pjovimas gali sugadinti jūsų veją. Patartina prieš vėl pradedant pjovimą pratęsti apsaugos trukmę, kad žolė išdžiūtų.



7.7 Apsauga nuo užšalimo

Temperatūrai nukritus žemiau **6 °C**, pjovimas gali negrįžtamai pažeisti veją. Akumuliatorius nebus įkraunamas saugumo sumetimais. Norėdami to išvengti, galite įjungti funkciją **Apsauga nuo užšalimo** valdymo skydelio arba programėlės srityje **Nuostatos**. Pjovimas bus automatiškai pristabdytas, o robotas bus nusiųstas atgal į įkrovimo stotelę, kai temperatūra nukris žemiau **6 °C**. Robotas vėl pradės vejos pjovimą, kai temperatūra pakils virš **11 °C**.



7.8 Saugumo funkcijos

Robotas turi keletą apsaugos nuo vagystės funkcijų, kurios veikia naudojant integruotą GPS, užtikrinantį papildomą apsaugą. Be to, priekinė kamera gali aptikti žmogaus buvimą, todėl robotas tampa veiksmingu sodo sargu.



7.8.1 Pakėlimo pavojaus signalas

Kai ši funkcija įjungta, pakėlus robotą iškart įsijungs pavojaus signalas ir robotas bus užrakintas. Norėdami atnaujinti roboto veikimą, pirmiausia įveskite PIN kodą.



7.8.2 Išvažiavimo už žemėlapiu ribų pavojaus signalas

Įjungus šią funkciją, robotas bus užrakintas ir, jam pajudėjus už žemėlapiu ribų, iš karto įsijungs pavojaus signalas.



7.8.3 Tikralaikė buvimo vieta

Įjungus šią funkciją, galite peržiūrėti dabartinę roboto buvimo vietą „Google Maps“ žemėlapiuose.



7.8.4 Perspėjimas apie žmonių buvimo aptikimą

Įjungus šią funkciją, robotas praneš jums, kai aptiks žmogaus buvimą.



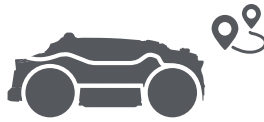
7.8.5 Tikralaikis vaizdo įrašas

Norėdami peržiūrėti tiesioginį vaizdą iš roboto priekinės kameros, kuri suteikia galimybę stebėti savo sodą bet kuriuo metu ir bet kurioje vietoje, bakstelėkite .



7.8.6 Patruliavimas

Kai robotas veikia budėjimo režimu, galite per programėlę nusiųsti jį patruliuoti tam tikras sodo ribas ar vietas. Norėdami pasinaudoti šia funkcija, eikite į  > **Patruliavimas**.



7.9 Tinkintas įkrovimo laikotarpis

Norėdami tinkinti roboto įkrovimo laikotarpį konkrečioms valandoms, galite įjungti funkciją **Tinkintas įkrovimo laikotarpis** programėlės srityje **Nuostatos > Įkrovimas**. Aktyvinus šią funkciją, robotas įsikraus iki 20 %, kai akumuliatoriaus lygis bus žemas, jei nebus jokių įkrovimo užduočių. Jis visiškai įsikraus tik per nustatytą įkrovimo laikotarpį. Taip pat, norėdami nustatyti akumuliatoriaus lygį, kurį pasiekus robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę arba atnaujins nebaigtas įkrovimo užduotis, galite tinkinti funkcijas **Akumuliatoriaus įkrovos lygis automatiniam įkrovimui** ir **Užduočių tęsimo akumuliatoriaus lygis**.



Pastaba. „Dreame“ kūrybinė komanda nuolat atlieka nuotolinius OTA („Over-the-Air“) atnaujinimus ir programinės įrangos bei programėlės priežiūrą. Norėdami, kad programinė įranga ir programėlė būtų nuolat atnaujinamos ir galėtumėte naudoti daugiau funkcijų, tikrinkite pranešimus dėl atnaujinimų arba įjunkite funkciją **Automatinis atnaujinimas**.

8 Priežiūra

Siekdami užtikrinti geresnį roboto veikimą ir ilgesnę eksploataavimo trukmę, reguliariai jį valykite ir keiskite susidėvėjusias dalis toliau nurodytu dažnumu:

Dalis	Keitimo dažnumas
Peiliai	Kas 6–8 savaites arba dažniau

Pastaba. Likusį peilių eksploataavimo laiką galite patikrinti programėlėje, eidami į **Nuostatos > Eksploataciniai reikmenys ir priežiūra**. Pakeitę reikiamus eksploatacinius reikmenis, kaip nurodyta, eikite į informacijos apie eksploatacinius reikmenis puslapį ir atstatykite laikmatį bakstelėdami **Pakeičiau**.

Pastaba. Jei sode turite paskyrę roboto reguliaraus valymo ir techninės priežiūros vietas, žemėlapyje galite nustatyti techninės priežiūros punktus eidami į **Nuostatos > Vykti į techninės priežiūros punktą > Redaguoti punktą**. Nustačius techninės priežiūros punktus, galite tiesiog bakstelėti „Vykti“ ir nukreipti robotą į nurodytas vietas, kad būtų lengviau atlikti techninę priežiūrą.

8.1 Valymas

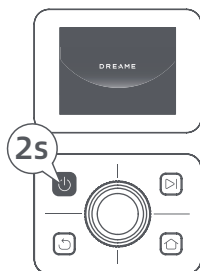
Reguliariai valykite robotą, kad žolės nuopjovos ir nešvarumai nesikaupytų ir neužkimštų peilių disko ir varančiųjų ratų, nes tai gali turėti įtakos roboto įkrovimo, prisijungimo prie įkrovimo stotelės ir judėjimo našumui. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti vietinėse parduotuvėse arba internetu.

⚠️ Įspėjimas. Prieš valydami, išjunkite robotą ir atjunkite įkrovimo stotelę.

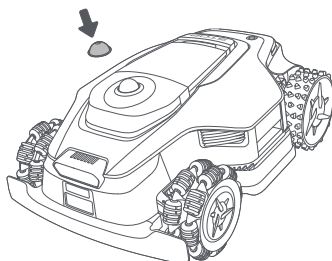
Įspėjimas. Prieš apversdami robotą, įsitikinkite, kad LiDAR apsauginis dangtelis yra uždengtas, kad nepažeistumėte LiDAR sistemos.

- Korpusas, važiuoklė ir peilių diskas:

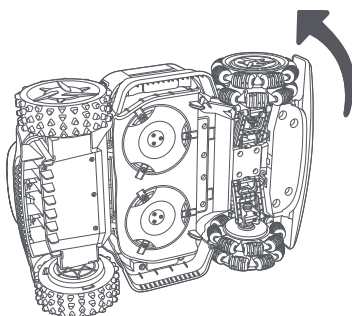
1. Išjunkite robotą.



2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



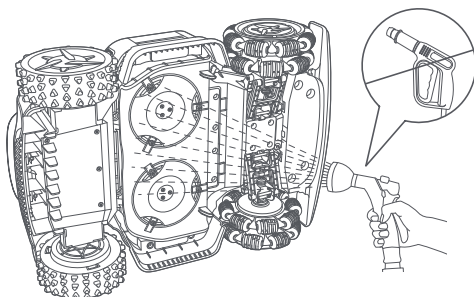
3. Pastatykite robotą šonu.



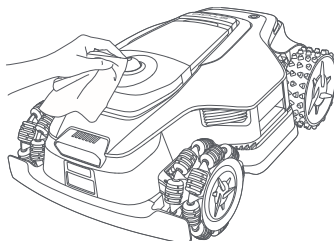
4. Nuplaukite korpusą, peilių diską ir važiuoklę vandens srove.

⚠️ Įspėjimas. Nelieskite peilių valydami važiuoklę. Valydami dėvėkite pirštines.

⚠️ Atsargiai. Valydami nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio. Valydami nenaudokite valymo priemonių.

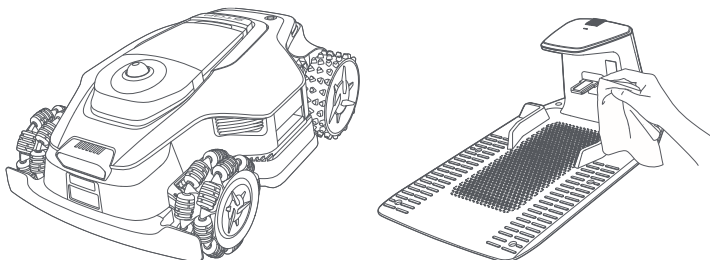


5. LiDAR jutiklį valykite atsargiai, naudodami nepūkuotą audinį.



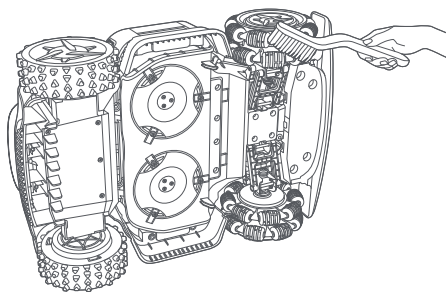
- Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:

Roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus bei priekinę kamerą valykite švaria šluoste. Baigus valyti įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera turi būti sausi.



- Varantieji ratai:

Naudokite šepetėlį, kad pašalintumėte purvą nuo ratų ir užtikrintumėte gerą sukibimą.



8.2 Komponentų keitimas

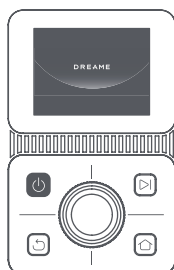
- Peilių keitimas

Kad peiliai išliktų aštrūs, juos reikia reguliariai keisti. Rekomenduojama peilius keisti kas **6–8 savaites** arba dažniau. Naudokite tik originalius „Dreame“ peilius (MBKA10/MQBA10).

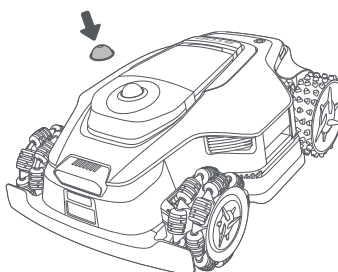
⚠️ Įspėjimas. Išjunkite robotą. Prieš keisdami peilius, užsidėkite apsaugines pirštines.

Pastaba. Kad pjovimo sistema būtų subalansuota, pakeiskite visus tris peilius vienu metu.

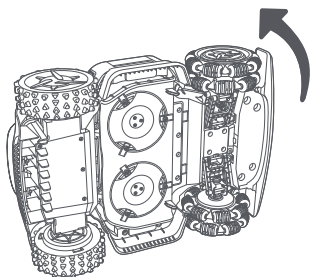
1. Išjunkite robotą.



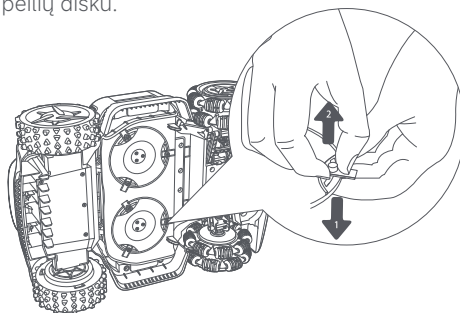
2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



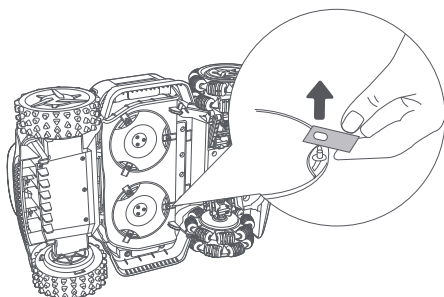
3. Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir pastatykite jį šonu.



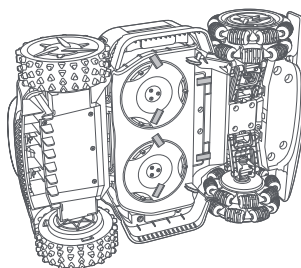
4. Nuimkite laikiklį paspausdami mygtuką po peilių disku.



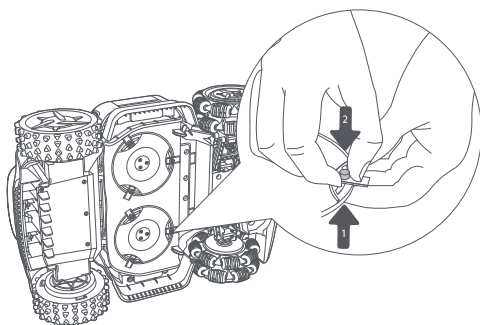
5. Nuimkite peilį sulygiuodami peilio angą su velenu.



6. Nuimkite 3 peiliukus ir laikiklius.



7. Paspauskite mygtuką po peilių disku ir sulyguokite laikiklio angą su velenu, kad pritvirtintumėte laikiklius ir peilius.



8. Įsitikinkite, kad peiliai gali laisvai sukis.

9 Akumulatorius

Ilgą laiką laikydami robotą nenaudojamą, įkraukite jį kas **6 mėnesius**, kad apsaugotumėte akumuliatorių. Akumuliatoriaus gedimams, atsiradusiems dėl perteklinės iškrovos, netaikoma ribota garantija. Nekraukite akumuliatoriaus, jei aplinkos temperatūra yra **aukštesnė nei 45 °C** arba **žemesnė nei 6 °C**. Akumuliatoriaus ilgalaikio laikymo temperatūra turėtų būti **nuo -10 iki 35 °C**. Siekiant sumažinti žalą, rekomenduojama akumuliatoriaus laikymo temperatūra yra **nuo 0 iki 25 °C**.

Pastaba. Roboto akumuliatoriaus eksploatavimo trukmė priklauso nuo naudojimo dažnumo ir veikimo valandų skaičiaus. Jei akumuliatorius sugadintas arba jo neįmanoma įkrauti, nenaudokite pasenusio ar sugedusio akumuliatoriaus savo nuožiūra. Laikykitės vietinių atliekų perdirbimo taisyklių.

Įkrovimo maža galia režimas:

Kai įjungiamas įkrovimo maža galia režimas, su įkrovimu nesusijusios funkcijos bus išjungtos (ekranas ir tinklas bus išjungti).

- Norėdami įjungti įkrovimo maža galia režimą, vienu metu paspauskite ir palaikykite  mygtuką ir  mygtuką, o tada tuo pačiu metu greitai paspauskite  mygtuką 5 kartus. Išgirsite balso pranešimą: įkrovimo maža galia režimas įjungtas.
- Norėdami išjungti įkrovimo maža galia režimą, iš naujo paleiskite robotą arba greitai paspauskite  mygtuką 5 kartus.

10 Laikymas žiemą

• Robotas

- Prieš išjungdami robotą, visiškai įkraukite akumuliatorių.
- Prieš padėdami robotą į sandėlį žiemai, jį kruopščiai išvalykite.
- Uždenkite LiDAR apsauginį dangtelį.
- Laikykite robotą sausoje vietoje, **aukštesnėje nei 0 °C** temperatūroje.

• Įkrovimo stotelė

Išjunkite įkrovimo stotelę ir laikykite ją sausoje ir vėsioje vietoje, apsaugotoje nuo tiesioginių saulės spindulių.

Pastaba. Po laikymo žiemą, vėl įrenkite įkrovimo stotelę ir įstatykite į ją robotą įkrauti. Jei įkrovimo stotelę įrengsite kitoje vietoje, robotas automatiškai atnaujins stotelės vietą iš karto, kai bus įkrautas ir išvažiuos iš stotelės. Jei dėl didelių pokyčių jūsų sode susiduriate su padėties nustatymo klaidomis, rekomenduojama iš naujo sudaryti srities žemėlapią.

11 Transportavimas

Transportuodami ilgą atstumą įsitikinkite, kad robotas yra išjungtas. Rekomenduojama naudoti originalią pakuotę. Uždenkite LiDAR apsauginį dangtelį.

 **Įspėjimas.** Prieš transportuodami robotą, jį išjunkite.

 **Įspėjimas.** Pakelkite robotą už galinės rankenos, laikydami peilių diską atokiau nuo savo kūno.

12 Trikčių šalinimas

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas nėra prijungtas prie programėlės.	1. Robotas už „Wi-Fi“ signalo aprėpties arba „Bluetooth“ veikimo ribų. 2. Robotas yra išjungtas arba paleidžiamas iš naujo.	1. Patikrinkite, ar baigėsi roboto jungimo procesas. 2. Patikrinkite, ar maršrutizatorius veikia tinkamai. 3. Prieikite arčiau roboto, kad būtų nustatytas „Bluetooth“ ryšys.
Robotas pakeltas.	Ratai neliečia žemės.	1. Pastatykite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali kirsti aukštesnių nei 5,5 cm objektų. Žemė turi būti lygi roboto veikimo srityje.
Robotas pakrypęs.	Robotas pakrypęs daugiau nei 37°.	1. Pastatykite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali įveikti didesnių nei 80 % (38°).
Robotas įstrigęs.	Robotas yra įstrigęs ir negali išvažiuoti.	1. Pašalinkite aplinkines kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į lygią bei atvirą vietą žemėlapyje ir pabandykite vėl pradėti užduotį. Jei ši problema kartojasi, pabandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje. 3. Patikrinkite, ar žemėje nėra duobių. Prieš įjaudami veją užpildykite duobes, kad robotas neįstrigtų. 4. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė yra aukštesnė nei 10 cm. Galite reguliuoti kliūčių išvengimo aukštį arba iš anksto nupjauti veją stumiamąja vejapjove, kad robotas neužstrigtų. 5. Jei robotas dažnai įstringa šioje vietoje, galite ją nustatyti kaip vengtiną zoną.
Kairiojo ir dešiniojo priekinio rato, kairiojo ir dešiniojo galinio rato gedimas.	Ratai nesisuka arba yra problemų su ratų varikliu.	1. Nuvalykite galinius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Peilių diskas nesisuka.	Peilių diskas nesisuka normaliai arba yra problemų su pjovimo varikliu.	1. Nuvalykite peilių diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė yra aukštesnė nei 10 cm. Galite iš anksto nupjauti veją stumiamąja vejapjove, kad aukšta žolė neužblokuotų peilių disko. 3. Patikrinkite, ar po peilių disku nėra vandens. Jei yra, perkeltkite robotą į sausą vietą ir bandykite dar kartą. 4. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 5. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Peilių diskas nepakyla ir nenusileidžia.	Peilių diskas nepakyla ir nenusileidžia.	1. Nuvalykite peilių diską ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.

Problema	Priežastis	Sprendimas
Peilių diskas nejuda į šoną.	Peilių diskas nejuda į šoną.	1. Išvalykite pjovimo sistemą ir pašalinkite visus nešvarumus ar svetimkūnius. 2. Jei ši klaida kartojasi, pirmiausia pabandykite išjungti „EdgeMaster™“ funkciją. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Bamperio klaida.	Nuolat suveikia priekinio bamperio jutiklis.	1. Patikrinkite, ar robotas nėra kur nors įstrigęs. 2. Švelniai bakstelėkite bamperį ir įsitikinkite, kad jis atšoka atgal. 3. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Įkrovimo klaida.	Robotas prisijungia prie įkrovimo stotelės, tačiau kyla problemų su įkrovimo srove arba įtampa.	1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė yra tinkamai prijungta prie maitinimo šaltinio. 2. Patikrinkite, ar roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai yra švarūs. 3. Patikrinę, pabandykite vėl prijungti robotą prie įkrovimo stotelės. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Akumuliatoriaus temperatūra per aukšta.	Akumuliatoriaus temperatūra yra $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra yra žemesnė nei 40°C. Galite palaukti, kol akumuliatoriaus temperatūra sumažės savaime. 2. Galite išjungti robotą ir po kurio laiko jį vėl įjungti. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Akumuliatoriaus temperatūra yra aukšta.	Akumuliatoriaus temperatūra yra $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Įkrovimas gali nepavykti, jei akumuliatoriaus temperatūra yra aukštesnė nei 45°C. 2. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra yra žemesnė nei 40°C.
Akumuliatoriaus temperatūra yra žema.	Akumuliatoriaus temperatūra yra $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Įkrovimas gali nepavykti, jei akumuliatoriaus temperatūra yra žemesnė nei 6°C. 2. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra yra aukštesnė nei 6°C.
LiDAR yra užblokuotas.	LiDAR yra užblokuotas (pavyzdžiui, LiDAR apsauginis dangtelis nenuimtas).	1. Nuimkite LiDAR apsauginį dangtelį ir bandykite dar kartą. 2. Jei roboto viršuje esantis LiDAR yra labai nešvarus, nuvalykite jį nepūkuotu audiniu ir bandykite dar kartą.
LiDAR gedimas.	LiDAR yra labai nešvarus arba įvyko jutiklio klaida.	1. Patikrinkite, ar LiDAR nėra užsiteršęs. Jei reikia, išvalykite ir bandykite dar kartą. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite iš naujo paleisti robotą. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
LiDAR yra nešvarus.	LiDAR yra nešvarus.	Nuvalykite roboto viršuje esantį LiDAR jutiklį švaria šluoste. Baigę valyti laikykite LiDAR sausoje vietoje.

Problema	Priežastis	Sprendimas
LiDAR temperatūra yra aukšta.	LiDAR temperatūra yra ≥ 80 °C.	1. Robotas automatiškai bandys grįžti į įkrovimo stotelę, kad atvėstų. 2. Užtikrinkite, kad robotas būtų naudojamas aplinkoje, kurios temperatūra būtų ne aukštesnė nei 40 °C. 3. Pastatykite robotą pavėsyje, kur būtų vėsu ir gerai ventiliuojama. Pavojaus signalas nustos skambėti, kai temperatūra nukris iki normalios ribos. 4. Robotas pradės iš naujo veikti automatiškai, kai nustos skambėti pavojaus signalas. 5. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
LiDAR temperatūra per aukšta.	LiDAR temperatūra yra ≥ 90 °C.	1. LiDAR išjungiamas dėl aukštos temperatūros. 2. Užtikrinkite, kad robotas būtų naudojamas aplinkoje, kurios temperatūra būtų ne aukštesnė nei 40 °C. 3. Pastatykite robotą pavėsyje, kur būtų vėsu ir gerai ventiliuojama. Pavojaus signalas nustos skambėti, kai temperatūra nukris iki normalios ribos. 4. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas dingsta.	Prarastas padėties nustatymas.	1. Patikrinkite, ar roboto viršuje esantis LiDAR nėra užsiteršęs. Nešvarumai trikdo padėties nustatymą. 2. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į atvirą vietą žemėlapyje ir pabandykite vėl pradėti užduotį. 3. Jei padėtis neatsistato, nuotoliniu valdymu per programėlę grąžinkite robotą į įkrovimo stotelę ir tada pradėkite įjovimo užduotį.
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	1. Iš naujo paleiskite robotą ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas vengtinioje zonoje.	Robotas vengtinioje zonoje.	1. Rankiniu būdu išstumkite robotą iš vengtinios zonos ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę išstumtume robotą iš vengtinios zonos ir bandykite dar kartą.
Robotas yra už žemėlapio ribų.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Rankiniu būdu perkeltkite robotą, kad jis būtų žemėlapio ribose, ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę perkeltkite robotą, kad jis būtų žemėlapio ribose, ir bandykite dar kartą.
Įjungtas avarinis sustabdymas.	Paspaustas roboto sustabdyimo mygtukas.	Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
Mažas akumuliatoriaus įkrovos lygis. Robotas netrukus išsijungs.	Akumuliatoriaus įkrovos lygis yra ≤ 10 %.	Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad krautųsi.
Robotas už žemėlapio ribų. Rizika būti pavogtam.	Robotas už žemėlapio ribų.	1. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 2. Galite išjungti išvažiavimo už žemėlapio ribų pavojaus signalą programėlės nuostatose.

Problema	Priežastis	Sprendimas
Nepavyko grįžti į įkrovimo stotelę.	Robotas neranda įkrovimo stotelės, kai į ją grįžta.	1. Patikrinkite, ar nėra kliūčių, trukdančių robotui judėti. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę grąžinkite robotą į įkrovimo stotelę.
Nepavyko prisijungti prie įkrovimo stotelės.	Robotas randa įkrovimo stotelę, bet nepavyksta prisijungti.	1. Patikrinkite, ar stotelės atspindinčiosios plėvelės nėra užsiteršusios ar užblokuotos. 2. Patikrinkite, ar priešais stotelę nėra kliūčių. 3. Patikrinkite, ar stotelė nėra perkelta. 4. Patikrinkite, ar pagrindo plokštė nėra padengta storu purvo sluoksniu. 5. Patikrinkite, ar stotelė nestovi nuolydyje / įkalnėje. 6. Patikrinkite, ar stotelei tiekiamas maitinimas. 7. Padėkite robotui prisijungti prie įkrovimo stotelės naudodami nuotolinį valdymą arba rankiniu būdu.
Nepavyko nustatyti padėties.	Nepavyksta nustatyti padėties, kai robotas bando pradėti įkrovimo užduotį.	1. Gali būti, kad LiDAR kažkas užstoja. Rankiniu būdu perkeltkite robotą į lygią bei atvirą vietą žemėlapyje ir pabandykite vėl pradėti užduotį. 2. Jei ši klaida kartojasi, pabandykite dar kartą, kai robotas prisijungs prie įkrovimo stotelės.
Nepakanka erdvės apsisukti priešais stotelę.	Nepakanka erdvės apsisukti priešais stotelę.	1. Jei stotelė stovi žemėlapio pakraštėse arba pačiame žemėlapyje, užtikrinkite, kad tarp stotelės pagrindo plokštės priekinės dalies ir žemėlapio ribos būtų ne mažiau kaip 1 m laisvos erdvės; priešingu atveju robotui gali nepavykti pasisukti. 2. Perkeltkite stotelę arba pakeiskite žemėlapį naudodami žemėlapio redagavimo funkciją.
Takas užtvirtas.	Takas užtvirtas.	1. Patikrinkite, ar take nėra nustatytos vengtinios zonos. 2. Patikrinkite, ar nėra kliūčių, trukdančių robotui judėti. 3. Jei robotas vis tiek negali pravažiuoti, panaikinkite taką naudodami žemėlapio redagavimo funkciją ir nustatykite naują taką.
Priekinė kamera yra nešvari.	Priekinė kamera yra nešvari.	Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste.
Problema su priekine kamera.	Problema su priekine kamera.	1. Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste. 2. Pabandykite paleisti robotą iš naujo. 3. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Priekinė kamera užblokuota.	Priekinė kamera užblokuota.	Nuvalykite priekinę kamerą švaria šluoste.
Automatinio žemėlapio sudarymo metu įvyksta ribų nustatymo klaida.	Automatinio žemėlapio sudarymo metu įvyksta ribų nustatymo klaida.	1. Užtikrinkite, kad apšvietimas būtų tinkamas – nei per ryškus, nei per silpnas. 2. Patikrinkite, ar oras giedras; venkite rūko ar lietaus. 3. Įsitinkite, kad priekinė kamera yra švari ir niekas jos neužstoja. 4. Įsitinkite, kad žemės paviršius yra lygus, nes nelygumai gali trukdyti nustatyti ribas. 5. Jei vis tiek nepavyksta nustatyti ribų, perjunkite nuotolinio valdymo režimą žemėlapiui sudaryti.
Neįprastos vibracijos.	Neįprastos vibracijos.	1. Patikrinkite, ar peilių diskas nesugadintas. Radus pažeidimų, diską reikia pakeisti. 2. Jei diskas nesugadintas, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.

13 Specifikacijos

		A3 5000
Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	„Dreame“ robotinė vejapjovė „A3 AWD Pro“
	Prekės ženklas	„Dreame“
	Modelis	MXXA9301
	Matmenys	740×532×325 mm
	Svoris (su akumulatoriumi)	23,9 kg
Pjovimas	Rekomenduojama darbo apimtis	5000 m ²
	Vejos pjovimo efektyvumas (EGMF standartas)	Standartinis: 2500 m ² /24 val. Našus: 3500 m ² /24 val. Skubus: 5000 m ² /24 val.
	Vejos pjovimo aukštis	3–10 cm (5 mm padalomis)
	Vejos pjovimo plotis	40 cm
	Įkrovimo laikas ^[2]	110 min.
Skleidžiamas triukšmas	Garso galios lygis LWA	65 dB(A)
	Garso galios neapibrėžtys KWA	3 dB(A)
	Garso slėgio lygis LpA	54 dB(A)
	Garso slėgio neapibrėžtys KpA	3 dB(A)
Darbo sąlygos	Darbinė temperatūra	0~50 °C Rekomenduojama: 10~35 °C
	Ilgalaikio laikymo temperatūra	-10~35 °C Rekomenduojama: 0~25 °C
	IP klasifikacija	Robotas: IPX6 Įkrovimo stotelė: IPX4 Maitinimo šaltinis: IP67
	Maksimalus nuolydis vejų pjovimo srityje	80%
Ryšio galimybės	„Bluetooth“ dažnių diapazonas	2,4 GHz~2,4835 GHz
	Maks. RD galia	802.11b: 16±2 dBm (esant 11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (esant 54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (esant HT20, HT40) „Bluetooth“: 7,49 dBm
	„Wi-Fi“	„Wi-Fi“ 2,4 GHz (2400~2483,5 M)
	Ryšio paslauga ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

		A3 5000
Varantysis variklis	Važiavimo greitis naudojant nuotolinį valdymą	0,45–0,8 m/s
	Važiavimo greitis pjaunant veją	Standartinis: 0,35 m/s Našus: 0,6 m/s Spartus: 0,8 m/s
	Variklio tipas	Ratų variklis
Pjovimo variklis	Greitis	2800/min.
Akumuliatorius (robotas)	Akumuliatoriaus modelis	MBPA40
	Akumuliatoriaus tipas	Ličio akumuliatorius
	Nominali galia	10000 mAh
	Nominali įtampa	Maks. 36 V
Maitinimo šaltinis	Įkroviklio modelis	MPAA30
	Įvesties įtampa	100–240 V KS
	Išvesties įtampa	42 V
	Išvesties srovė	5 A
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCA20
	Įvesties įtampa	42 V
	Išvesties įtampa	42 V
	Įvesties srovė	5 A
	Išvesties srovė	5 A

Standartai	Juos- ta	Į viršų (uplink) (MHz)	Į apačią (downlink) (MHz)	Maks. RD išves- ties galia	GNSS	Dažnių juos- ta
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] Įkrovimo laikas taikomas, kai robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę akumuliatoriui visiškai išsikrovus.

[3] Šalys/regionai: Albanija, Andora, Austrija, Belgija, Bosnija ir Hercegovina, Bulgarija, Kroatija, Kipras, Čekija, Danija, Estija, Suomija, Prancūzija, Vokietija, Graikija, Gernsis, Vengrija, Islandija, Airija, Italija, Kosovas, Latvija, Lichtenšteinas, Lietuva, Liuksemburgas, Makedonija, Malta, Moldova, Monakas, Juodkalnija, Nyderlandai, Norvegija, Lenkija, Portugalija, Rumunija, Serbija, Slovakija, Slovėnija, Ispanija, Švedija, Šveicarija, Jungtinė Karalystė, Ukraina.

Pastaba. Specifikacijos gali keistis, nes mes nuolat tobuliname savo gaminį. Naujausią informaciją rasite mūsų interneto svetainėje <https://global.dreametech.com>.