



DREAME

Dreame A2 1200/2000
Vartotojo vadovas

Originalios instrukcijos

Turinys

1 Saugos instrukcijos	P357
2 Gaminio pristatymas	P361
3 Įrengimas	P364
4 Paruošimas pirmam naudojimui	P366
5 Žemėlapiu sudarymas sode	P372
6 Veikimas	P377
7 „Dreamehome“ programėlė	P380
8 Priežiūra	P383
9 Akumuliatorius	P387
10 Laikymas žiemą	P387
11 Transportavimas	P387
12 Trikių šalinimas	P388
13 Specifikacijos	P392

1 Saugos instrukcijos

1.1 Bendrosios saugos instrukcijos

- 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 vejapjovė! 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 ilginamuosius laidus atokiau nuo judančių pavojingų dalių, kad išvengtumėte laidų pažeidimų, dėl kurių gali įvykti sąlytis su įtampa 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.
- Akumuliatoriui įkrauti naudokite tik su šiuo prietaisu pateiktą nuimamą maitinimo bloką.

1.2 Saugos instrukcijos įrengimui

- Neįrenkite įkrovimo stotelės vietose, kuriose žmonės gali už jos užkliūti.
- Neįrenkite įkrovimo stotelės vietose, kuriose yra stovinčio vandens pavojus.
- Neįrenkite įkrovimo stotelės, įskaitant visus priedus, arčiau nei 60 cm atstumu nuo bet kokių degių medžiagų. Įkrovimo stotelės ir maitinimo šaltinio gedimas ar perkaitimas gali kelti gaisro pavojų.

1.3 Saugos instrukcijos naudojimui

- Laikykite rankas ir kojas atokiau nuo besisukančių peilių. Kai gaminys jungtas, nelaikykite rankų ar kojų šalia jo ar po juo.
- Nekelkite ir nejudinkite gaminio, kai jis įjungtas.
- Naudokite stovėjimo režimą arba gaminį išjunkite **OFF**, kai darbo srityje yra žmonių, ypač vaikų ar gyvūnų.
- Įsitikinkite, kad ant vejos nėra jokių daiktų, pvz., akmenų, šakų, įrankių ar žaislų. Priešingu atveju, peiliams susilietus su koku nors objektu, jie gali būti pažeisti.
- Nedėkite daiktų ant gaminio ar įkrovimo stotelės.
- Nenaudokite gaminio, jei neveikia STOP mygtukas.
- Venkite gaminio susidūrimų su žmonėmis ar gyvūnais. Jei žmogus ar gyvūnas patenka į gaminio veikimo taką, nedelsdami jį sustabdykite.
- Kai gaminys nenaudojamas, visada jį išjunkite **OFF**.
- Nenaudokite gaminio vienu metu su iššokančiu purkštuvu. Norėdami užtikrinti, kad gaminys ir iššokantis purkštuvas neveiktų tuo pačiu metu, naudokite tvarkaraščio funkciją.
- Neįrenkite jungčių kanalo ten, kur įrengti iššokantys purkštuvai.
- Nenaudokite gaminio, jei darbo srityje yra stovinčio vandens, pvz., per stiprų lietų ar susidarius vandens baltymams.

1.4 Saugos instrukcijos priežiūrai

- Išjunkite gaminį **OFF**, kai atliekate priežiūrą.
- Išplovę gaminį padėkite jį ant žemės įprasta padėtimi, o ne apverstą.
- Neapverskite gaminio valydami jo korpusą. Jei apversite jį valymo tikslais, po to būtina pastatykite jį į tinkamą padėtį. Šios atsargumo priemonės būtina laikytis, kad vanduo nepatektų į variklį ir nesutrikdytų jo normalios veiklos.
- Prieš valydami ar atlikdami įkrovimo stotelės priežiūrą, atjunkite kištuką nuo įkrovimo stotelės arba išjunkite įrenginį.
- Nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio arba tirpiklių gaminiui valyti.

1.5 Akumulatoriaus sauga

Ličio jonų akumulatoriai gali sprogti arba sukelti gaisrą, jei jie bus išardyti, įvyks trumpasis jungimas, į juos pateks vandens arba jie bus veikiami ugnies ar aukštos temperatūros. Elkitės su jais atsargiai, neišardykite ir neatidarykite akumulatoriaus, venkite bet kokios elektrinės / mechaninės žalos. Laikykite juos atokiau nuo tiesioginių saulės spindulių.

1. Naudokite tik gamintojo pateiktą akumulatoriaus įkroviklį ir maitinimo šaltinį. Netinkamo įkroviklio ir maitinimo šaltinio naudojimas gali sukelti elektros smūgį ir (arba) perkaitimą.
2. NEBANDYKITE REMONTUOTI AR MODIFIKUOTI AKUMULIATORIŲ! Bandydami remontuoti galite patirti rimtų sužalojimų įvykus sprogimui ar elektros smūgiui. Jei atsiranda nuotėkis, išsiskiriantys elektrolitai yra koroziniai ir toksiški.
3. Šiame prietaise yra akumulatoriai, kuriuos gali keisti tik kvalifikuoti specialistai.

1.6 Liekamoji rizika

Siekdami išvengti sužalojimų, keisdami peilius dėvėkite apsaugines pirštines.

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.
	ĮSPĖJIMAS - Šio gaminio negalima išmesti kaip įprastų buitinių atliekų. Užtikrinkite, kad gaminys 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 vejų pjovimui. Jis sukonstruotas dažnam pjovimui, kad veja būtų sveikesnė ir gražesnė nei bet kada anksčiau. Priklausomai nuo jūsų vejų apimtys, vejpjovė gali būti užprogramuota veikti bet kuriuo laiku ir bet koku dažnumu. Ji neskirta kasimui, šlavimui ar sniego valymui.



Šiuo dokumentu „TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd.“ pareiškia, kad radijo ryšio įrangos modelis „Dreame“ MXXA8203 / MXXA8202 atitinka Direktyvos 2014/53/ES reikalavimus. Visas ES atitikties deklaracijos tekstas yra pateiktas šiuo interneto adresu: <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Gaminys atitinka Jungtinės Karalystės PSTI reglamentus; visas atitikties deklaracijos tekstas yra pateiktas šiuo internetiniu adresu: <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>. Išsamus elektroninis vadovas pateiktas adresu <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Tinklo saugumo pranešimas

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

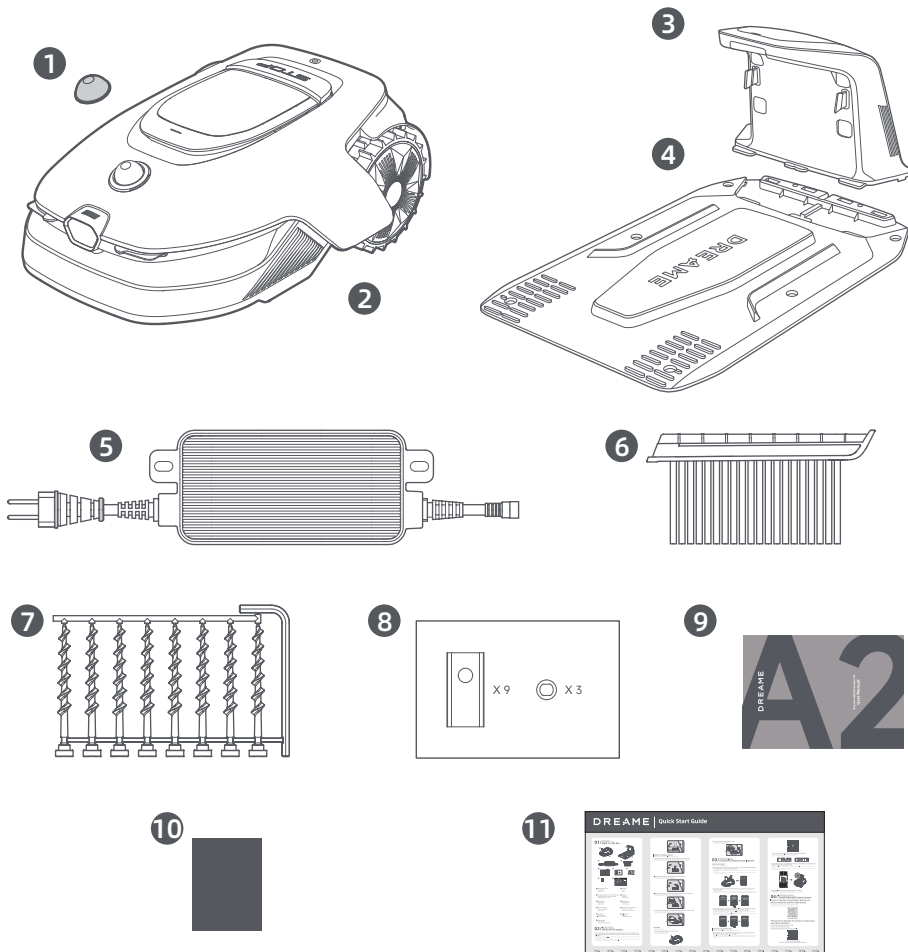
Šis įrenginys turi keletą tinklo ryšio galimybių, įskaitant eternetą prievadą (RJ-45), „Wi-Fi“ belaidžio ryšio modulį ir USB derinimo sąsają. Paleidus įrenginį, pagal numatytuosius nustatymus įjungiamos šios tinklo paslaugos:

- **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
- 3 Įkrovimo bokštas
(su 10 m ilgio ilginamuoju kabeliu)

- 5 Maitinimo šaltinis

- 7 Varžtai x 8, šešiakampis raktas

- 9 Naudotojo vadovas

- 11 Trumpas darbo pradžios vadovas

- 2 Robotas

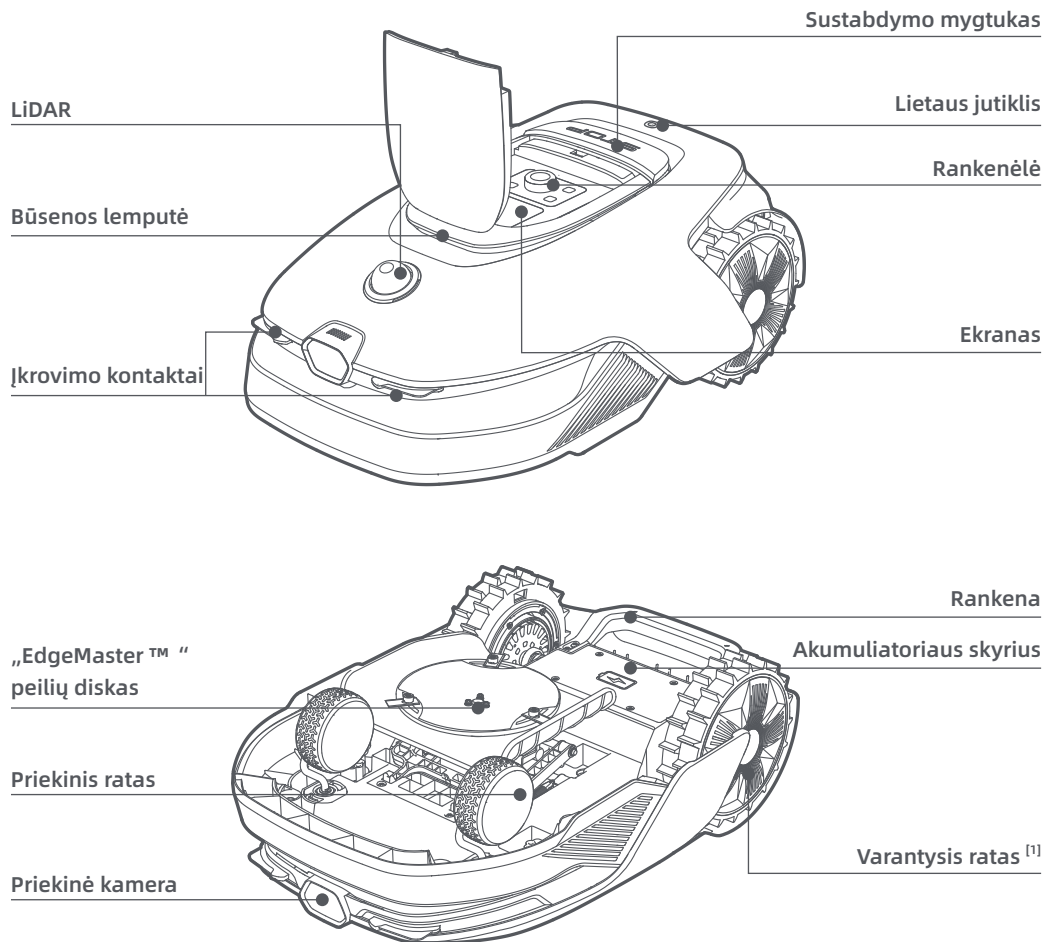
- 4 Pagrindo plokštė

- 6 Valymo šepetėlis

- 8 Atsarginiai peiliai x 9 ir laikikliai x 3

- 10 Nepūkuotas audinys

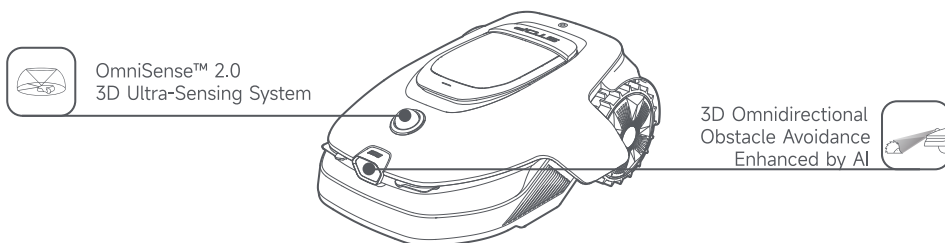
2.2 Gaminio apžvalga



[1] Įrengtas su ratų varikliais.

2.3 „OmniSense™ 2.0“: 3D ultra jautrumo sistema su DI kamera

Aukštesnio lygio vejos priežiūra su „OmniSense™ 2.0“ – novatoriška 3D ultra jautrumo sistema, kurioje įrengta algoritmo pagrindu veikianti HDR kamera, užtikrinanti išsamesnį ir detalesnį sodo 3D aplinkos suvokimą.



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.

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

Ryšio paslauga teikiama nemokamai pirmus metus po aktyvinimo. Norėdami pratęsti paslaugą pasibaigus jos galiojimo laikui, susisiekite su „Dreame“ garantinio aptarnavimo komanda el. paštu **dreamesupport@dreame.tech**.

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	Naudodamiesi programėle galite stebėti roboto buvimo vietą realiuoju laiku „Google Maps“ žemėlapiuose.

3 Įrengimas

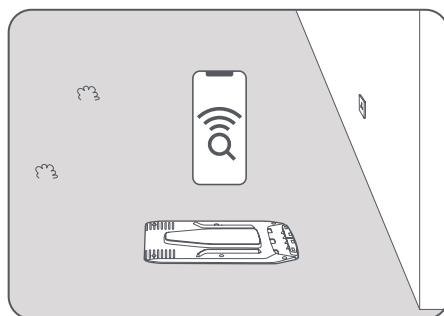
3.1 Pasirinkite tinkamą vietą

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

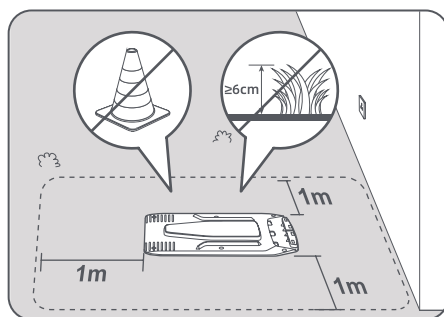
Pastaba. Norėdami patikrinti vietos „Wi-Fi“ signalo stiprumą, naudokite savo mobiliąjį įrenginį. Stiprus „Wi-Fi“ signalas užtikrina stabilų ryšį tarp roboto ir programėlės.

Svarbu. Įsitinkinkite, kad žemė yra pakankamai minkšta varžtam įsukti.

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

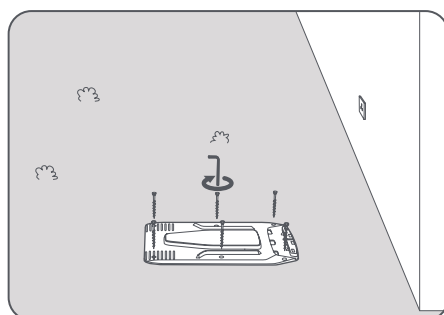


- Palikite bent **1 m** laisvos erdvės be kliūčių kairėje, dešinėje ir priešais įkrovimo stotelę. Įsitinkinkite, kad aplink vietą esanti žolė yra trumpesnė nei **6 cm**. Jei žolė yra aukštesnė, pirmiausia ją nupjaukite stumiamąja vejapjove. Dėl aukštos žolės robotui gali būti sunku grįžti į įkrovimo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

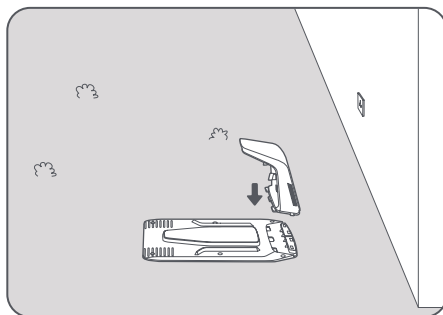


3.2 Įkrovimo stotelės įrengimas

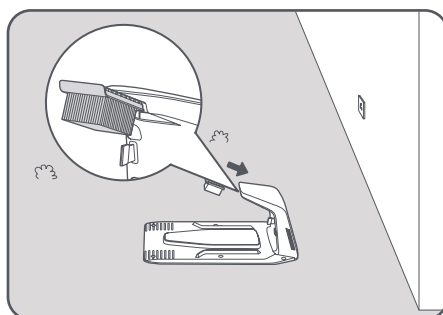
- 1 Pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės naudodami pateiktus varžtus ir šešiakampį raktą.



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

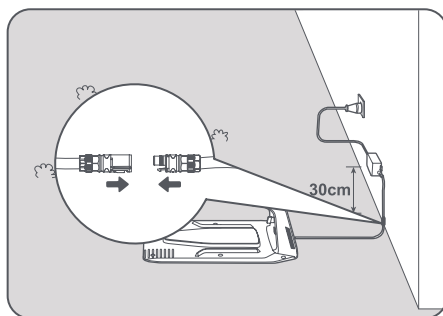


- 3 Įstatykite valymo šepetėlį į įkrovimo bokštą, sulygiuodami liežuvelį su anga.

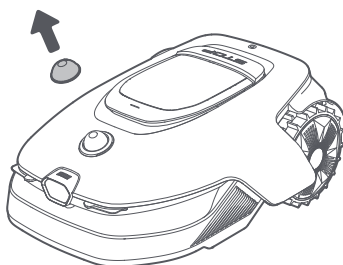


- 4 Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginamojo laido, tada prijunkite prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite ne mažiau kaip **30 cm** virš žemės.

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



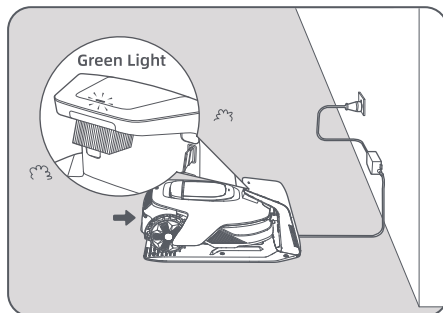
- 5 Nuimkite LiDAR apsauginį dangtelį.



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

Pastaba. Kai robotas yra sėkmingai kraunamas įkrovimo stotelėje, indikatorius 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.

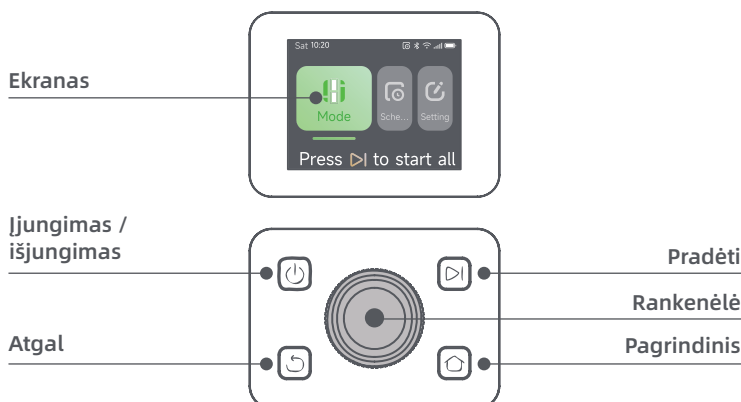


LED indikatorius įkrovimo stotelėje

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 įkrovimo stotelėje.

4 Paruošimas pirmam naudojimui

4.1 Susipažinimas su valdymo skydeliu



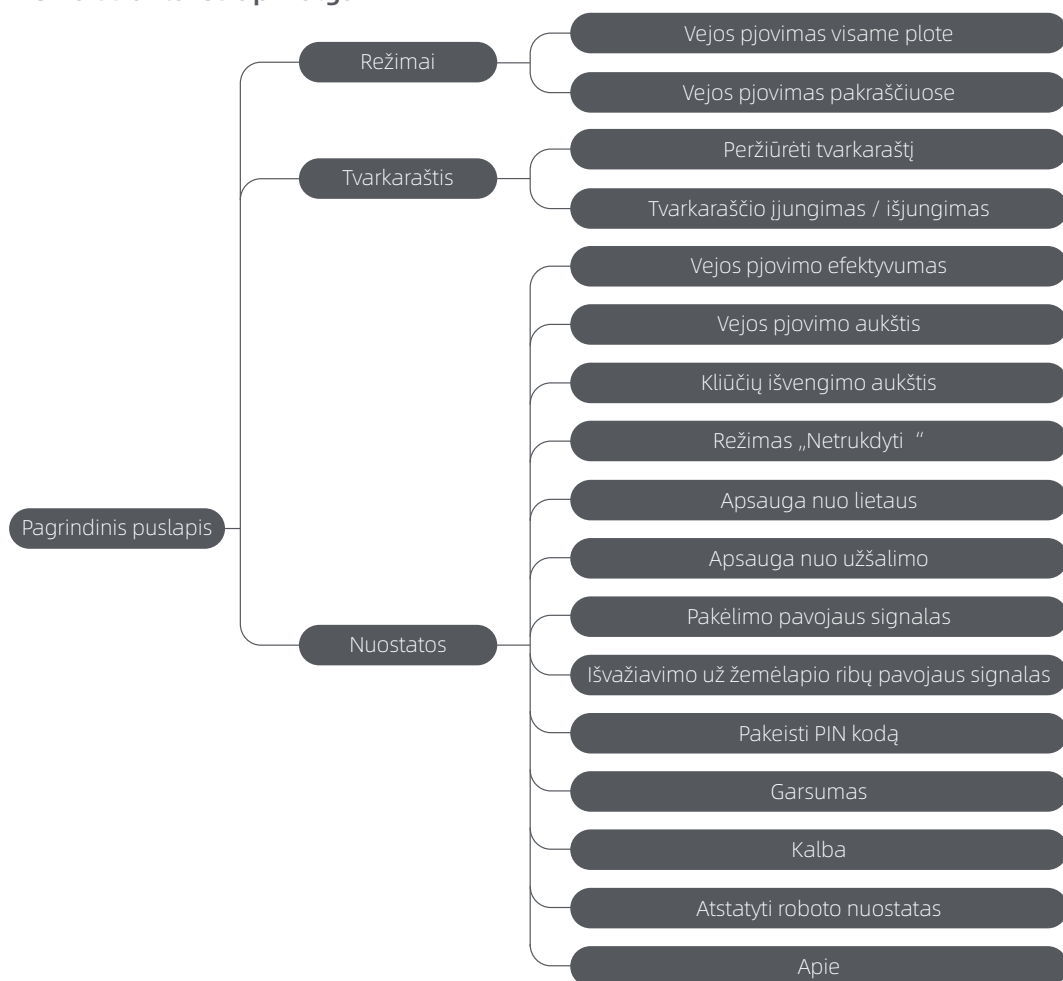
Ekranas

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 krautis, 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.
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

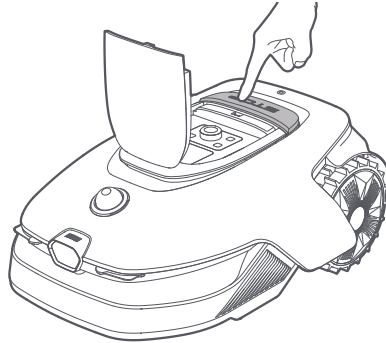
Spalva	Reikšmė
Pastovi raudona	Įvyko klaida.
Pastovi mėlyna	Robotas veikia budėjimo režimu.
Mirksinti mėlyna	Robotas atlieka užduotį arba yra sustabdytas.
Mirksinti žalia	Robotas kraunamas įkrovimo stotelėje.
Pastovi žalia	Akumulatorius visiškai įkrautas.
Mirksinti geltona	1. Robotas veikia patruliavimo režimu. 2. Tikralaikis vaizdo įrašas iš priekinės kameros rodomas per programėlę.

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

4.2 Pradinės nuostatos

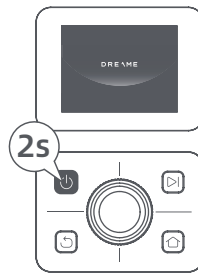
Prieš pirmą kartą įjungiant robotą, reikia atlikti keletą pagrindinių nuostatų, kad robotas būtų paruoštas darbui.

- 1 Norėdami atidaryti viršutinį dangtelį, paspauskite mygtuką **Sustabdyti**.



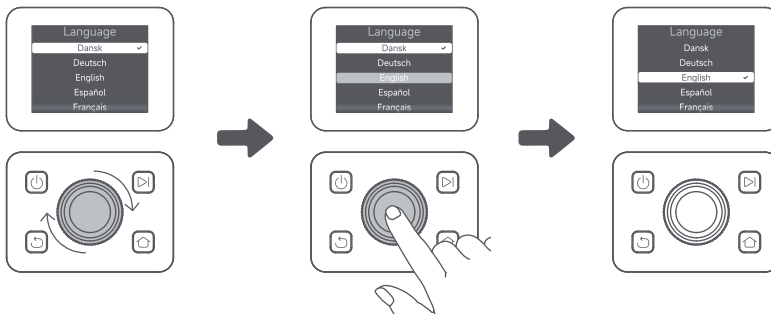
- 2 Norėdami įjungti robotą, valdymo skydelyje nuspauskite ir palaikykite  mygtuką 2 sekundes.

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



- 3 Pasirinkite pageidaujama kalbą

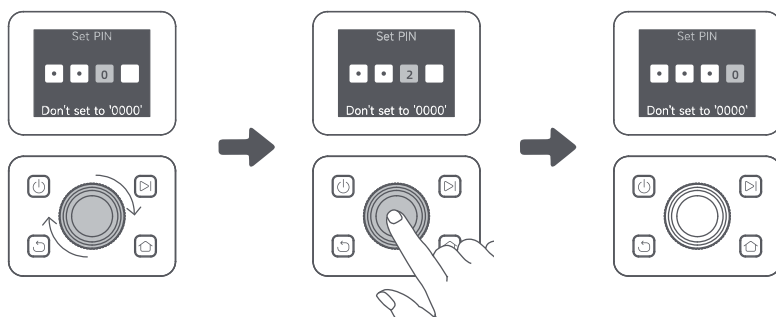
Norėdami pasirinkti kalbą, pasukite rankenėlę pagal laikrodžio rodyklę, kad eitumėte žemyn, arba prieš laikrodžio rodyklę, kad eitumėte aukštyn. Norėdami patvirtinti, paspauskite rankenėlę.



- 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“.



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.

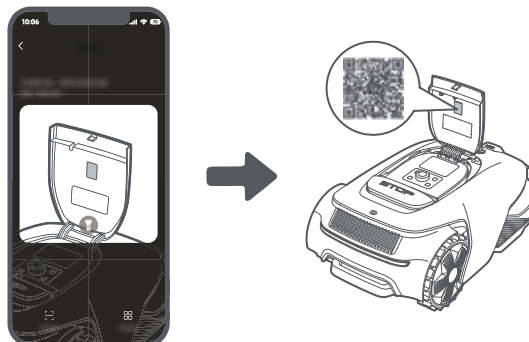
1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“.

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.

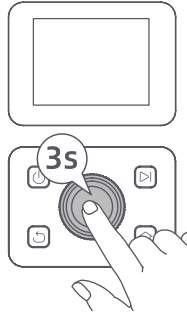


3. Norėdami nustatyti „Wi-Fi“ ryšį, sekite programėlėje pateiktas instrukcijas.

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 susijamas 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 roboto, 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**.

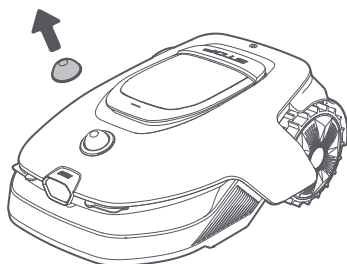
Kaip atsijungti nuo savo „Dreamehome“ paskyros arba ją panaikinti?

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

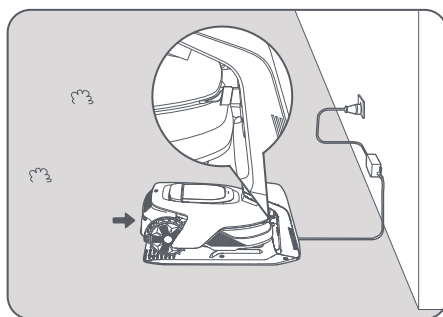
5 Žemėlapių sudarymas sode

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.



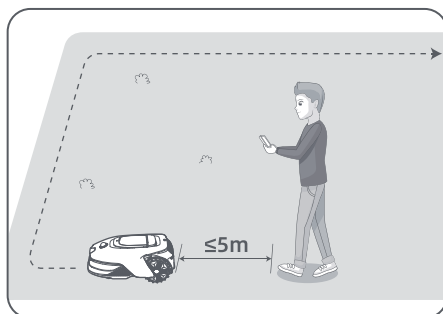
5.1 Virtualios ribos kūrimas

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

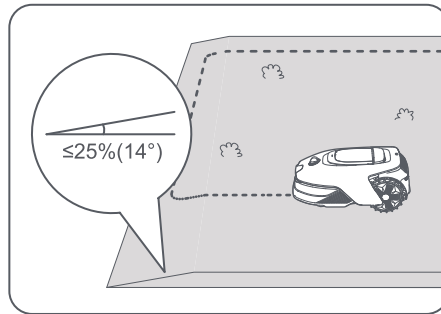
Svarbu. Neperkelkite roboto rankiniu būdu, kai kuriate ribas, nes tai gali sutrikdyti žemėlapių sudarymą.

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.

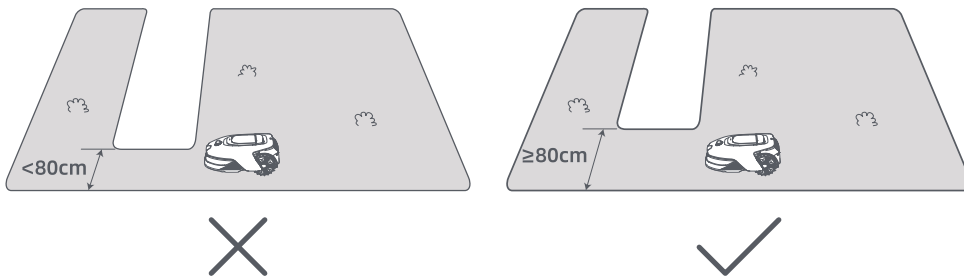
- Vykstant žemėlapių sudarymui, eikite **5 m** atstumu už roboto.



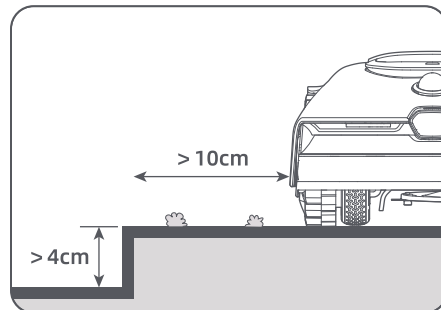
- Robotas gali judėti nuolydžiais iki **50 % (27°)**. Tačiau, norint geresnių pjovimo rezultatų, rekomenduojama, kad darbo sričių nuolydis būtų mažesnis nei **25 % (14°)**.



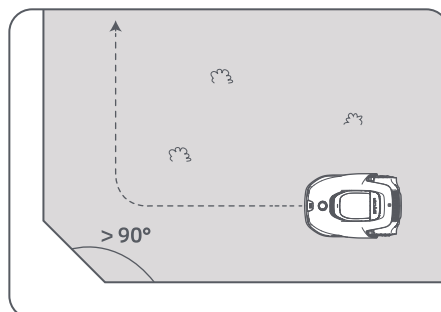
- Sritis, kurios yra siauresnės nei **80 cm**, nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų pravažiuoti (žr. 5.4 skyrių „Nustatyti taką“).



- Jei jūsų veja yra daugiau nei **4 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.

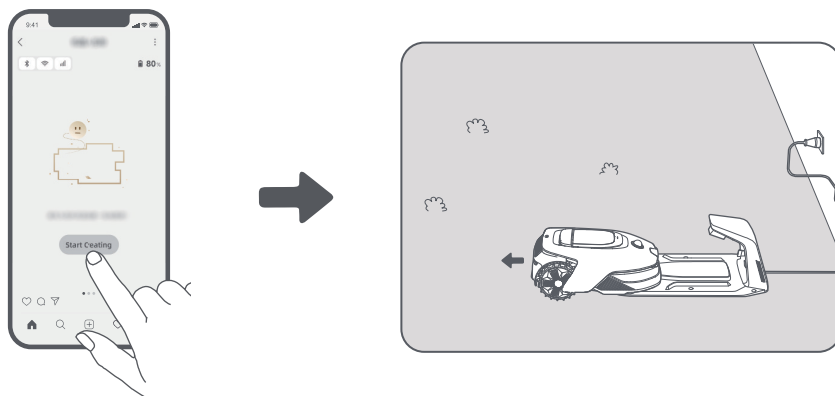


- Įsitikinkite, kad posūkio kampai yra didesni nei **90°**. Jei kampai yra mažesni nei 90°, robotui gali būti sunkiau atlikti švarų pjovimą.

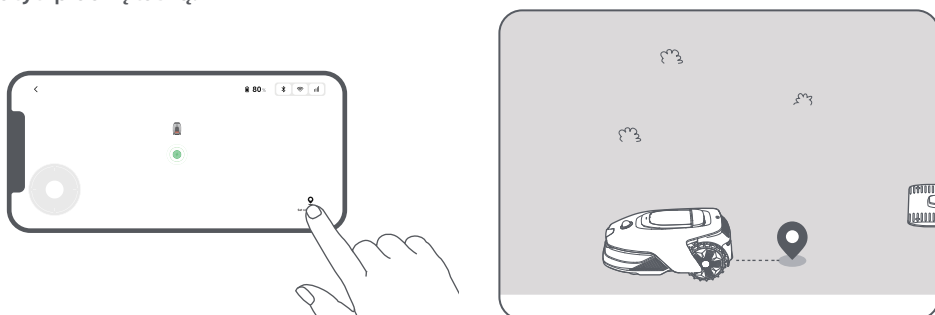


Pradėti kurti žemėlapi:

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 žemėlapi.

Automatinis ribų aptikimas

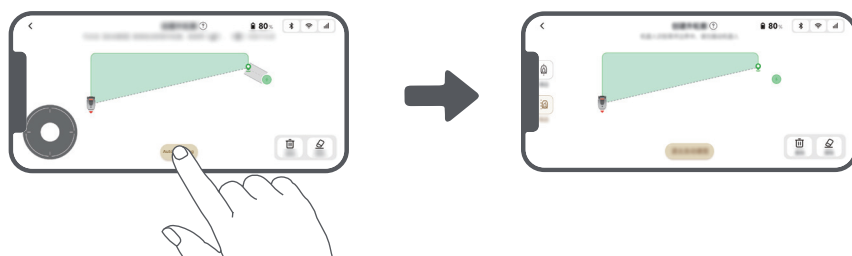
Pažangaus AI algoritmo varomas robotas naudoja priekinę kamerą žolės ir kito paviršiaus plotams aptikti, todėl gali nustatyti ribas be rankinio valdymo.

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.

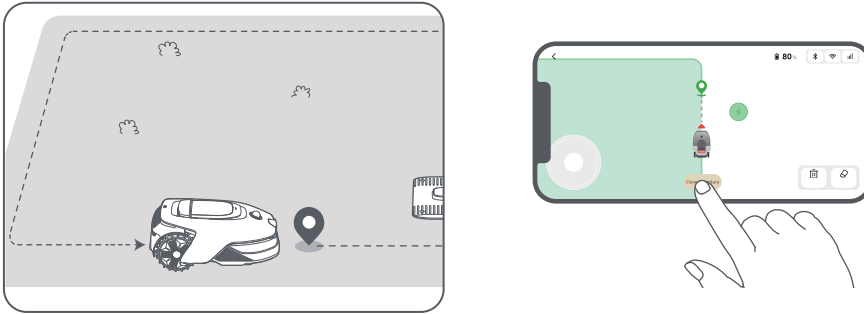
Rekomenduojame šio proceso metu sekti robotą. Jei robotas negali tiksliai nustatyti ribų, bet kuriuo metu galite išeiti iš automatinio ribų aptikimo režimo ir pereiti prie nuotolinio valdymo.

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

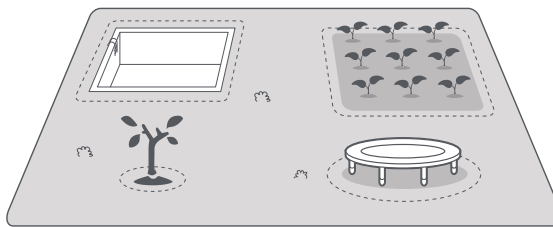


4. Kai robotas grįžta **1 m** iki pradinio taško, galite bakstelėti **Uždaryti ribą** ir ribų sudarymas bus automatiškai baigtas.



5.2 Nustatyti vengtiną zoną

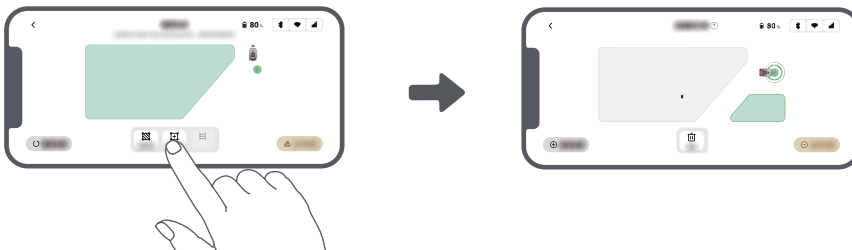
Nors robotas gali automatiškai išvengti kliūčių, vis tiek būtina nustatyti sritis, kuriose kyla pavojus nukristi, pvz., baseinus ir smėlio griovius, kaip vengtiną zoną. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pavyzdžiui, gėlyną, batutą, daržą ar išsikišusias medžio šaknis), nustatykite kaip vengtiną zoną. Norėdami toliau kurti vengtiną zoną, programėlėje galite bakstelėti **Vengtiną zoną**. Arba, norėdami sukurti arba panaikinti vengtiną zoną, 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 **Darbo 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 **Darbo zoną**. Jei šios dvi sritys persidengia, jos bus automatiškai sujungtos. Arba, norėdami išplėsti esamą zoną, kai žemėlapis jau sukurtas, galite eiti į > **Žemėlapio redagavimas** > **Darbo zona**.

• Kaip atskirti ir sujungti zonas

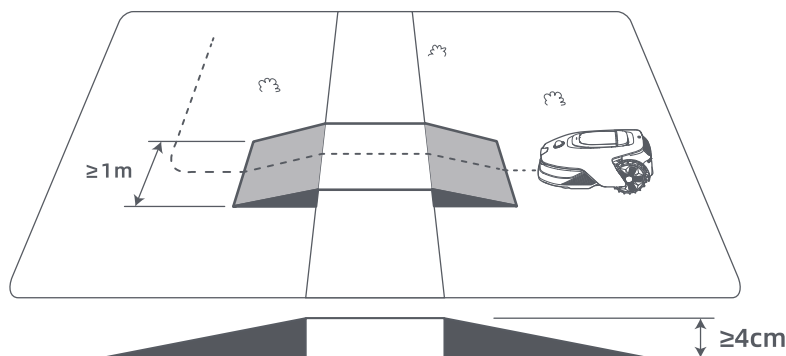
Norėdami padalyti zoną į mažesnes arba sujungti zonas, kurios buvo padalytos naudojant programėlę, į didesnę, eikite į  > **Žemėlapio redagavimas** > **Zonų nuostatos** ir programėlėje bakstelėkite **Atskirti zoną** arba **Sujungti**.

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.

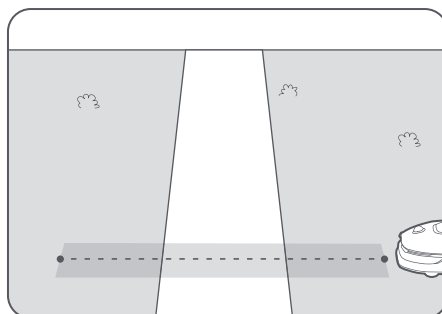
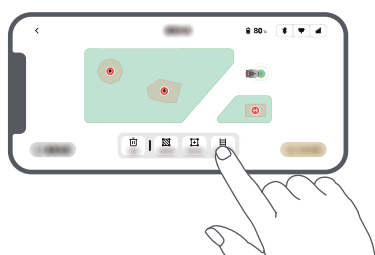
Svarbu. Jei jūsų veja yra padalyta praėjimais, kurių aukštis didesnis nei **4 cm**, pastatykite objektą, kurio nuolydis būtų lygus praėjimo aukščiui (pavyzdžiui, rampą).



• Kaip sujungti dvi izoliuotas darbo zonas

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

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

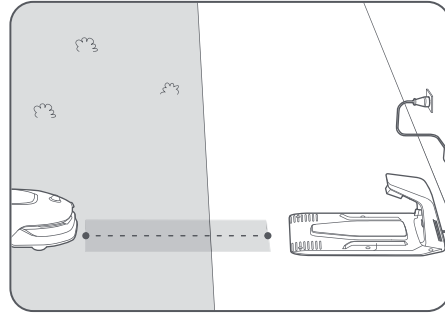
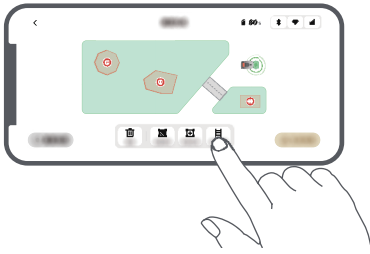


• Kaip sujungti darbo sritį ir įkrovimo stotelę

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 **Takas**.

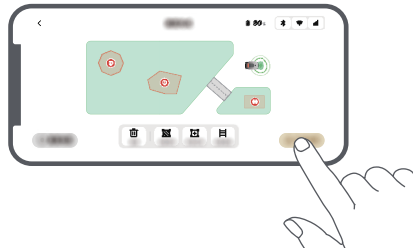
Svarbu. Užtikrinkite, kad vienas kelio galas būtų darbo srityje, o kitas galas būtų tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Patartina taką sulygiuoti su įkrovimo stotele.

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 žemėlapi

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



5.6 Pridėti antrą žemėlapi

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

Pastaba. Perjungus žemėlapi bus taikomi dabartinio žemėlapio 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 žemėlapio į kitą galima tik rankiniu būdu.



6 Veikimas

6.1 Vejos pjovimas pirmą kartą

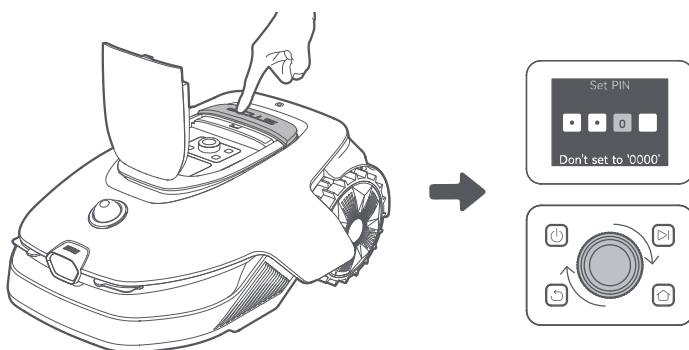
Patarimai prieš pjovimą:

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

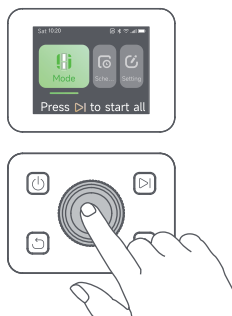


a) Pradėkite per valdymo skydelį

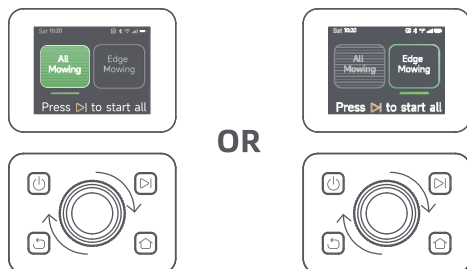
1. Paspauskite mygtuką **Sustabdyti**, pakelkite viršutinį dangtelį ir įveskite PIN kodą.



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**.



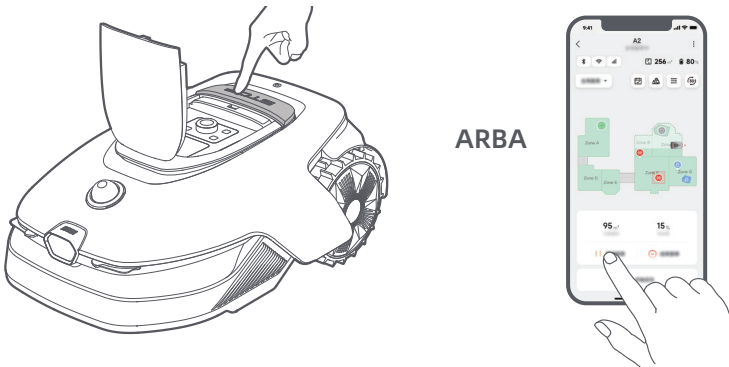
b) Pradėkite per programėlę

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

6.2 Pristabdymas

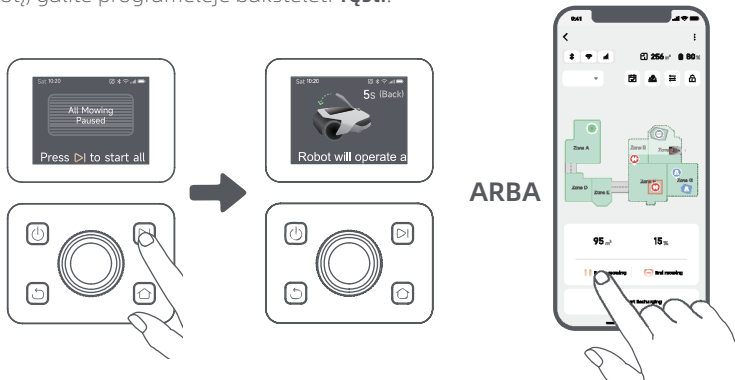
Norėdami pristabdyti dabartinę vejos pjovimo užduotį, galite paspausti roboto mygtuką **Sustabdyti** arba programėlėje bakstelėti **Pristabdyti**.

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



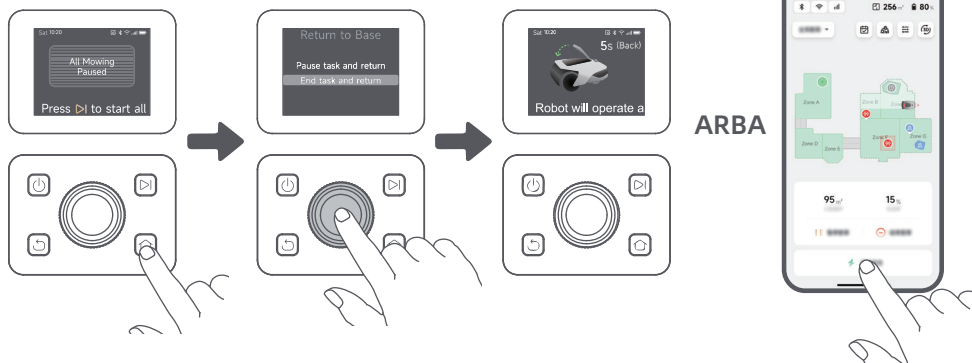
6.3 Paleidimas iš naujo

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 žemėlapių 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 > **Žemėlapių redagavimas** > **Formos**. Nustatytos formos nebus įjauamos visuose vejos pjovimo režimuose. Jų padėtį, dydį galite keisti arba jas pašalinti parinktyje **Formos**.



7.3 „EdgeMaster™“ peilių diskas

„EdgeMaster™“ peilių diskas yra sukonstruotas taip, kad pasiekęs vejos pakraščius pasislinktų į šoną, užtikrinant švaresnį pjovimą. Norėdami įjungti šią funkciją, 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 lietui 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 akumulatoriaus lygis bus žemas, jei nebus jokių įkrovimo užduočių. Jis visiškai įsikraus tik per nustatytą įkrovimo laikotarpį. Taip pat, norėdami nustatyti akumulatoriaus lygį, kurį pasiekus robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę arba atnaujins nebaigtas įkrovimo užduotis, galite tinkinti funkcijas **Akumulatoriaus įkrovos lygis automatiniam įkrovimui** ir **Užduočių tęsimo akumulatoriaus 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
Valymo šepetėlis	Kas 12 mėnesių arba dažniau

Pastaba. Likusį peilių ir valymo šepetėlio 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

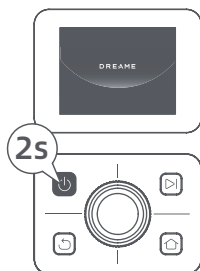
Reguliariai valykite robotą, kad žolės nuopjovos ir nešvarumai nesikaupytų ir neužkimštų peilių disko ir varančiųjų ratų, nes tai gali turėti įtakos roboto įkrovimo, prisijungimo prie įkrovimo stotelės ir judėjimo našumui. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti vietinėse parduotuvėse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

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

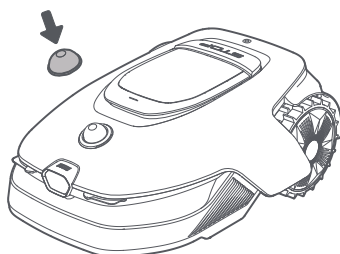
Įspėjimas. Prieš apversdami robotą, įsitikinkite, kad LiDAR apsauginis dangtelis yra uždengtas, kad nepažeistumėte LiDAR sistemos.

• Korpusas, važiuoklė ir peilių diskas:

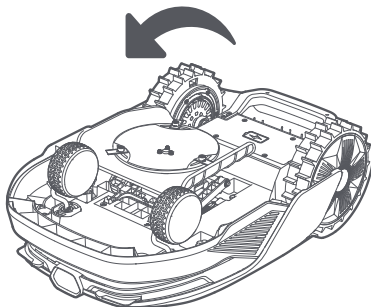
1. Išjunkite robotą.



2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



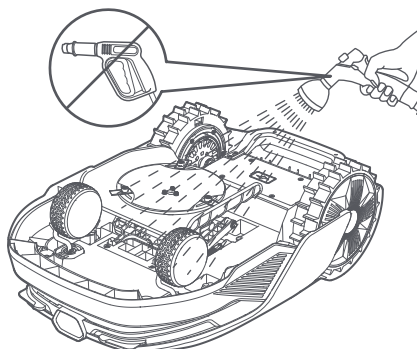
3. Apverskite robotą.



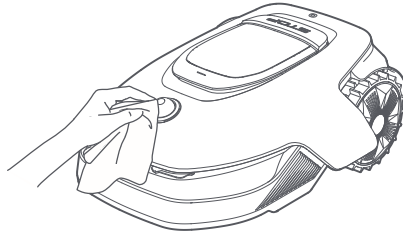
4. Nuplaukite korpusą, peilių diską ir važiuoklę vandens srove.

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

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

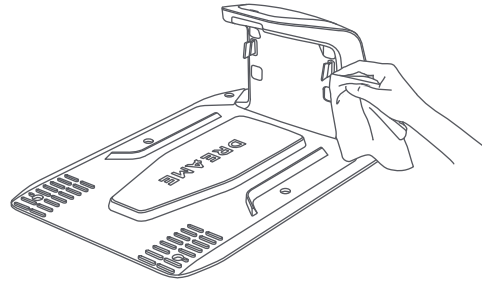
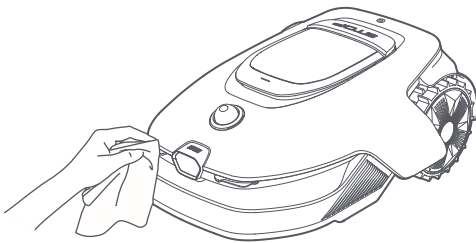


5. LiDAR jutiklį valykite atsargiai, naudodami nepūkuotą audinį.



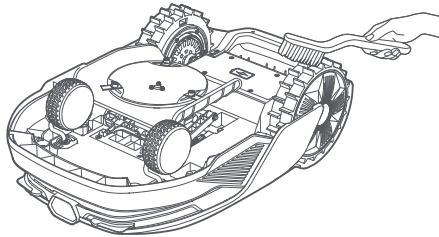
• **Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:**

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.

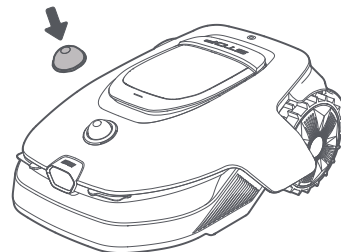
⚠ Įspėjimas. Išjunkite robotą. Prieš keisdami peilius, užsidėkite apsaugines pirštines.

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

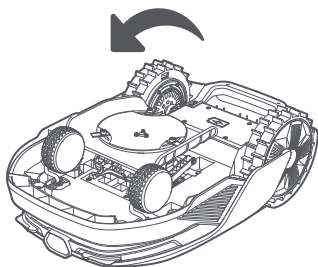
1. Išjunkite robotą.



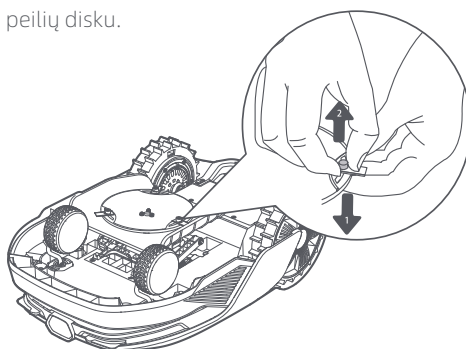
2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangteliu.



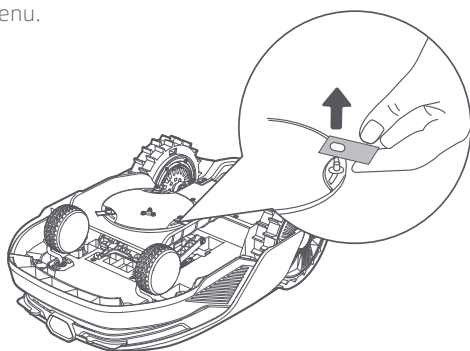
3. Padėkite robotą ant minkšto paviršiaus ir apverskite.



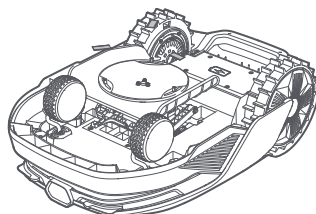
4. Nuimkite laikiklį paspausdami mygtuką po peilių disku.



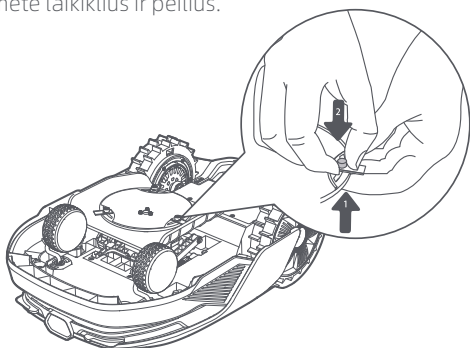
5. Nuimkite peilį sulygiuodami peilio angą su velenu.



6. Nuimkite 3 peiliukus ir laikiklius.



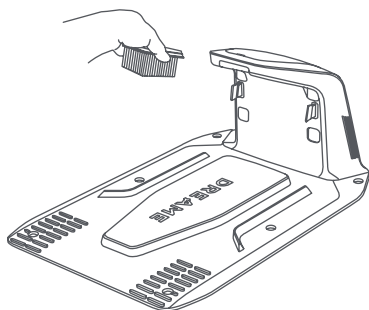
7. Paspauskite mygtuką po peilių disku ir sulygiuokite laikiklio angą su velenu, kad pritvirtintumėte laikiklius ir peilius.



8. Įsitinkinkite, kad peiliai gali laisvai sukis.

• Valymo šepetėlio keitimas

Kai LiDAR jutiklio valymo šepetėlis susidėvi, šerelių būklė pablogėja, o tai gali turėti įtakos jo valymo efektyvumui. Norėdami užtikrinti gerą valymo rezultatą, reguliariai keiskite valymo šepetėlį. Rekomenduojama valymo šepetėlį keisti kas **12 mėnesių** arba dažniau.



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

1. Prieš išjungdami robotą, visiškai įkraukite akumuliatorių.
2. Prieš padėdami robotą į sandėlį žiemai, jį kruopščiai išvalykite.
3. Uždenkite LiDAR apsauginį dangtelį.
4. 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 neličia žemės.	1. Pastatykite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali kirsti aukštesnių nei 4 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 50 % (27°).
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 įjudami įveikite 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 vežapjove, kad robotas neužstrigtų. 5. Jei robotas dažnai įstringa šioje vietoje, galite jį nustatyti kaip vengtiną zoną.
Kairiojo / dešiniojo galinio rato klaida.	Ratai nesisuka arba yra problemų su ratų varikliais.	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 varikliais.	1. Nuvalykite peilių diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė yra aukštesnė nei 10 cm. Galite iš anksto nupjauti veją stumiamąja vežapjove, 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 įkrovimo 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 $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	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 $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	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 įkrovimo užduotį.
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	1. Iš naujo paleiskite robotą ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema neišsprendžiama, kreipkitės į garantinio aptarnavimo tarnybą.
Robotas vengtinoje zonoje.	Robotas vengtinoje zonoje.	1. Rankiniu būdu išstumkite robotą iš vengtinios zonos ir bandykite dar kartą. 2. Nuotoliniu valdymu per programėlę išstumtumėte 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 sustabdymo mygtukas.	Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
Mažas akumuliatoriaus įkrovos lygis. Robotas netrukus išsijungs.	Akumuliatoriaus įkrovos lygis yra $\leq 10\%$.	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 įkrovimą užduotį.	1. Gali būti, kad LiDAR kažkas užstoja. Rankiniu būdu perkeltite 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 apsisukti. 2. Perkeltite 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. Įsitikinkite, kad priekinė kamera yra švari ir niekas jos neužstoja. 4. Įsitikinkite, kad žemės paviršius yra lygus, nes nelygumai gali trukdyti nustatyti ribas. 5. Jei vis tiek nepavyksta nustatyti ribų, perjunkite nuotolinio valdymo režimą žemėlapiui sudaryti.

13 Specifikacijos

		A2 1200	A2 2000
Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	„Dreame “ robotinė vejapjovė „A2 “	
	Prekės ženklas	„Dreame “	
	Modelis	MXXA8203	MXXA8202
	Matmenys	666 ×444×273 mm	
	Svoris (su akumulatoriumi)	16,1 kg	
Pjovimas	Rekomenduojama darbo apimtis	1200 m ²	2000 m ²
	Vejos pjovimo efektyvumas	Standartinis: 800 m ² per dieną Našus: 1600 m ² per dieną	Standartinis: 1000 m ² per dieną Našus: 2000 m ² per dieną
	Vejos pjovimo aukštis	30-70 mm	
	Vejos pjovimo plotis	22 cm	
	Įkrovimo laikas ^[2]	52 min.	65 min.
Skleidžiamas triukšmas	Garso galios lygis LWA	54 dB(A)	
	Garso galios neapibrėžtys KWA	3 dB(A)	
	Garso slėgio lygis LpA	46 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	50 % (27°)	
Ryšio galimybės	„Bluetooth “ dažnių diapazonas	2400,0–2483,5 MHz	
	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	

		A2 1200	A2 2000
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	
	Variklio tipas	Ratų variklis	
Pjovimo variklis	Greitis	2200/min.	
Akumuliatorius (robotas)	Akumuliatoriaus modelis	MBPA10	MBPA14
	Akumuliatoriaus tipas	Ličio jonų akumuliatorius	
	Nominali galia	4000 mAh	5000 mAh
	Nominali įtampa	18 V NS	
Maitinimo šaltinis	Įkroviklio modelis	MPAA10 / MPAA20	
	Įvesties įtampa	100–240 V KS	
	Išvesties įtampa	20 V NS	
	Išvesties srovė	3 A	
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCA10	
	Įvesties įtampa	20 V NS	
	Išvesties įtampa	20 V NS	
	Įvesties srovė	3 A	
	Išvesties srovė	3 A	
Priedai	Atsarginiai peiliai ir laikikliai	9/3	
	Peilio modelis	MBKA10 / MQBA10	

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/ GLONASS/ BDS/Gali- leo/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>.