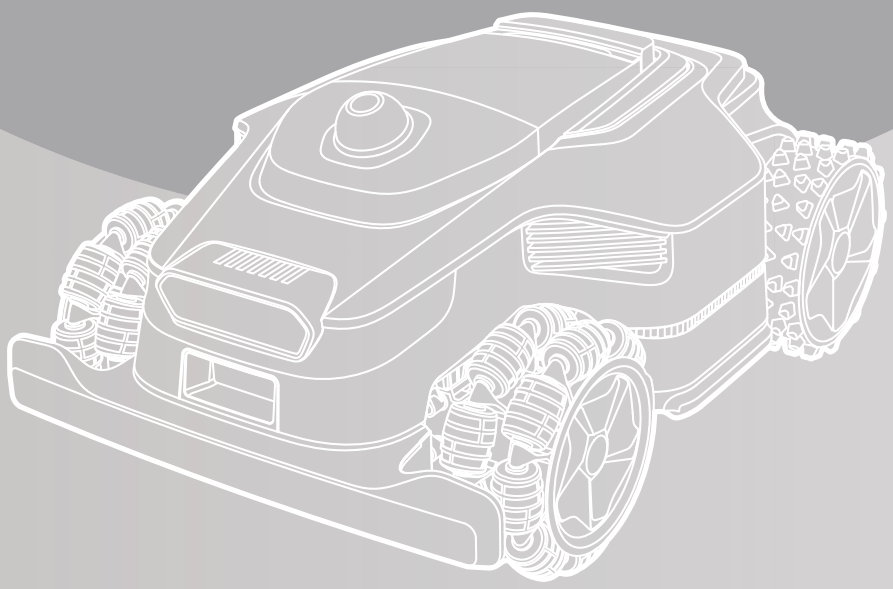
DREAME



Dreame Roboticmower A3 AWD
Naudotojo vadovas

Vertimas į lietuvių kalbą – TECHZONA (techzona.lt)

LT

Originali instrukcija (vertimas)

Turinys

1 Saugos instrukcijos.....P05
2 Gaminio pristatymas.....P09
3 Montavimas.....P11
4 Paruošimas pirmajam naudojimui.....P14
5 Sodo žemėlapio sudarymas.....P19
6 Naudojimas.....P25
7 Programėlė „Dreamehome“.....P28
8 Techninė priežiūra.....P31
9 Akumuliatorius.....P35
10 Laikymas žiemą.....P35
11 Transportavimas.....P35
12 Trikčių šalinimas.....P36
13 Specifikacijos.....P40

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

1 Saugos instrukcijos

1.1 Bendrosios saugos instrukcijos

- Nenaudokite mašinos ir jos priedų esant blogoms oro sąlygoms, ypač kai gresia žaibas.
- Prieš naudodami gaminį, atidžiai perskaitykite ir supraskite naudotojo vadovą.
- Su gaminiu naudokite tik „Dreame“ rekomenduojamą įrangą. Bet koks kitas naudojimas laikomas netinkamu.
- Neleiskite vaikams būti šalia veikiančios mašinos ar su ja žaisti.
- Nenaudokite gaminio vietose, kur žmonės nežino apie jo buvimą.
- Rankiniu būdu valdydami gaminį programėle „Dreamehome“, nebėkite. Visada eikite, būkite atsargūs šlaituose ir nuolat išlaikykite pusiausvyrą.
- Nenaudokite gaminio, kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų, arba gyvūnų.
- Jei gaminį naudojate viešose vietose, aplink darbo zoną pastatykite įspėjamuosius ženklus su šiuo tekstu: „ĮSPĖJIMAS! Automatinė vejapjovė! Laikykitės atokiau nuo mašinos! Prižiūrėkite vaikus!“
- Naudodami gaminį avėkite tvirtą avalynę ir dėvėkite ilgas kelnes.
- Kad išvengtumėte gaminio pažeidimų ir nelaimingų atsitikimų, susijusių su transporto priemonėmis ir žmonėmis, nenustatykite darbo zonų ar transportavimo takų per viešuosius takus.
- Nelieskite judančių pavojingų dalių, pavyzdžiui, pjovimo disko, kol jos visiškai nesustojo.
- Susižeidę arba įvykus nelaimingam atsitikimui, kreipkitės medicininės pagalbos.
- Prieš šalindami užsikimšimus, atlikdami techninę priežiūrą ar tikrindami gaminį, nustatykite jį į padėtį **OFF**. Jei gaminys neįprastai vibruoja, prieš jį vėl paleisdami patikrinkite, ar jis nepažeistas. Nenaudokite gaminio, jei kuri nors dalis sugedusi.
- Netieskite pagrindinio kabelio vietose, kuriose gaminys pjauna. Vadovaukitės pateiktomis kabelio tiesimo instrukcijomis.
- Gaminiui įkrauti naudokite tik pakuotėje esančią įkrovimo stotelę. Dėl netinkamo naudojimo gali ištikti elektros smūgis, kilti perkaitimas arba iš akumuliatoriaus gali ištekėti ėsdinančio skysčio. Ištekėjus elektrolitui, nuplaukite jį vandeniu arba neutralizuojančia medžiaga, o jei ėsdinantis skystis pateko į akis, kreipkitės medicininės pagalbos.
- Prijungdami pagrindinį kabelį prie elektros lizdo, naudokite liekamosios srovės įtaisą (RCD), kurio didžiausia suveikimo srovė – 30 mA.
- Naudokite tik „Dreame“ rekomenduojamus originalius akumuliatorius. Naudojant neoriginalius akumuliatorius, gaminio saugumas negali būti garantuojamas. Nenaudokite neįkraunamų baterijų.
- Maitinimo ir (arba) ilginamuosius laidus laikykite atokiau nuo darbo zonos, kad jų nepažeistumėte ir neprisiliestumėte prie įtampingųjų dalių.
- Šiame dokumente pateiktos iliustracijos yra tik pavyzdinės. Vadovaukitės tikruoju gaminiu.
- Niekada neleiskite šia mašina naudotis vaikams, ribotų fizinių, jutiminių ar protinių gebėjimų asmenims, asmenims, neturintiems patirties ir žinių, arba asmenims, nesusipažinusiems su šiomis instrukcijomis; vietos taisyklės gali riboti operatoriaus amžių.
- Neprijunkite ir nelieskite pažeisto laido, kol jis neatjungtas nuo elektros lizdo. Jei laidas pažeidžiamas naudojimo metu, ištraukite kištuką iš elektros lizdo. Nusidėvėjęs ar pažeistas laidas didina elektros smūgio riziką, todėl jį turi pakeisti techninės priežiūros specialistai.
- Nestumkite gaminio per jėgą ar greitai, nes taip galite jį sugadinti.
- Kad būtų laikomasi radijo dažnių (RD) poveikio reikalavimų, tarp įrenginio ir žmogaus turi būti išlaikomas 35 cm atstumas.
- ĮSPĖJIMAS. Akumuliatoriui įkrauti naudokite tik su šiuo prietaisu pateiktą atjungiamąjį maitinimo bloką.
- Neneškite gaminio laikydami jį už kairiojo ar dešiniojo šono. Nešant rekomenduojama mūvėti pirštines.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

1.2 Montavimo saugos instrukcijos

- Nestatykite įkrovimo stotelės vietose, kuriose už jos galima užkliūti.
- Nestatykite įkrovimo stotelės vietose, kuriose gali susikaupti vanduo.
- Nestatykite įkrovimo stotelės ir jos priedų arčiau kaip 60 cm nuo bet kokių degiųjų medžiagų. Įkrovimo stotelės ir maitinimo šaltinio gedimas arba perkaitimas gali sukelti gaisrą.

1.3 Naudojimo saugos instrukcijos

- Laikykite rankas ir kojas atokiau nuo besisukančių peilių. Nekiškite rankų ar kojų prie gaminio arba po juo, kai jis įjungtas.
- Nekelkite ir neneškite gaminio, kai jis įjungtas.
- Kai darbo zonoje yra žmonių, ypač vaikų, arba gyvūnų, įjunkite stovėjimo režimą arba nustatykite gaminį į padėtį **OFF**.
- Įsitikinkite, kad vejoje nėra pašalinių daiktų, pavyzdžiui, akmenų, šakų, įrankių ar žaislų. Priešingu atveju, atsitrenkę į daiktą, peiliai gali būti pažeisti.
- Nedėkite jokių daiktų ant gaminio ar įkrovimo stotelės.
- Nenaudokite gaminio, jei neveikia mygtukas STOP.
- Venkite gaminio susidūrimo su žmonėmis ar gyvūnais. Jei žmogus arba gyvūnas atsiduria gaminio kelyje, nedelsdami jį sustabdykite.
- Kai gaminys nenaudojamas, visada nustatykite jį į padėtį **OFF**.
- Nenaudokite gaminio kartu su iškylančiuoju purkštuvu. Naudokite tvarkaraščio funkciją, kad gaminys ir iškylantysis purkštuvas neveiktų vienu metu.
- Netieskite jungiamųjų takų vietose, kuriose įrengti iškylantieji purkštuvai.
- Nenaudokite gaminio, jei darbo zonoje yra susikaupusio vandens, pavyzdžiui, per stiprų lietų ar susidarius baloms.

1.4 Techninės priežiūros saugos instrukcijos

- Atlikdami techninę priežiūrą, nustatykite gaminį į padėtį **OFF**.
- Nuplovę įsitikinkite, kad gaminys ant žemės pastatytas įprasta padėtimi, o ne apverstas.
- Neapverskite gaminio, norėdami nuvalyti važiuoklę. Jei vis dėlto apverčiate jį valymui, po to būtinai pastatykite jį į tinkamą padėtį. Ši atsargumo priemonė būtina, kad į variklį nepatektų vandens ir nesutriktų įprastas veikimas.
- Prieš valydami įkrovimo stotelę ar atlikdami jos techninę priežiūrą, ištraukite jos kištuką arba įjunkite atjungimo įtaisą.
- Gaminiui valyti nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio ar tirpiklių.

1.5 Akumuliatoriaus sauga

Ličio jonų akumuliatoriai gali sprogti arba sukelti gaisrą, jei bus išardyti, trumpai sujungti, veikiami vandens, ugnies ar aukštos temperatūros. Su jais elkitės atsargiai, akumuliatoriaus neardykite ir neatidarykite, saugokite jį nuo bet kokio elektrinio ar mechaninio poveikio. Laikykite atokiau nuo tiesioginių saulės spindulių.

1. Naudokite tik gamintojo pateiktą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo šaltinį. Naudojant netinkamą įkroviklį ir maitinimo šaltinį, gali ištikti elektros smūgis ir (arba) kilti perkaitimas.
2. NEBANDYKITE TAISYTI AR MODIFIKUOTI AKUMULIATORIŲ! Bandant taisyti, dėl sprogimo arba elektros smūgio galima sunkiai susižaloti. Atsiradus nuotėkiui, ištekėjęs elektrolitas yra ėsdinantis ir toksiškas.
3. Šiame prietaise yra akumuliatorių, kuriuos keisti gali tik kvalifikuoti asmenys.

1.6 Liekamoji rizika

Kad išvengtumėte sužalojimų, keisdami peilius mūvėkite apsaugines pirštines.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

1.7 Simboliai ir lipdukai

	**ĮSPĖJIMAS –** Prieš naudodami mašiną, perskaitykite naudotojo instrukcijas.
	**ĮSPĖJIMAS –** Veikiant mašinai, laikykitės saugaus atstumo nuo jos.
	**ĮSPĖJIMAS –** Prieš atlikdami darbus su mašina arba ją keldami, įjunkite atjungimo įtaisą.
	**ĮSPĖJIMAS –** Nesėskite ir nevažiuokite ant mašinos. Nelieskite besisukančių peilių.
	**ĮSPĖJIMAS –** Šio gaminio negalima išmesti su įprastomis buitinėmis atliekomis. Užtikrinkite, kad gaminys būtų perdirbtas laikantis vietos teisės aktų reikalavimų.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

CE	Šis gaminys atitinka taikomas EB direktyvas.
	III klasė
	Prieš įkraudami perskaitykite instrukcijas.
⎓	Nuolatinė srovė
	II klasė

NUMATYTOJI PASKIRTIS

Šis sodo gaminys skirtas vejai pjauti namų ūkyje. Jis sukurtas dažnai pjauti, kad veja būtų sveikesnė ir atrodytų geriau nei bet kada anksčiau. Atsižvelgiant į vejos dydį, vejapjovę galima suprogramuoti veikti bet kuriuo metu ir bet kokiu dažnumu. Gaminys neskirtas kasti, šluoti ar sniegui valyti.

CE

Šiuo dokumentu „TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd." pareiškia, kad radijo įrenginio modelis „Dreame" MXXA7300/MXXA7301/MXXA7302 atitinka Direktyvą 2014/53/ES. Visą ES atitikties deklaracijos tekstą galima rasti šiuo interneto adresu: https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity. Gaminys atitinka Jungtinės Karalystės PSTI reglamentą; visą atitikties deklaracijos tekstą galima rasti šiuo interneto adresu: https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti.
Išsamų elektroninį vadovą rasite adresu https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs.

Tinklo saugumo pranešimas

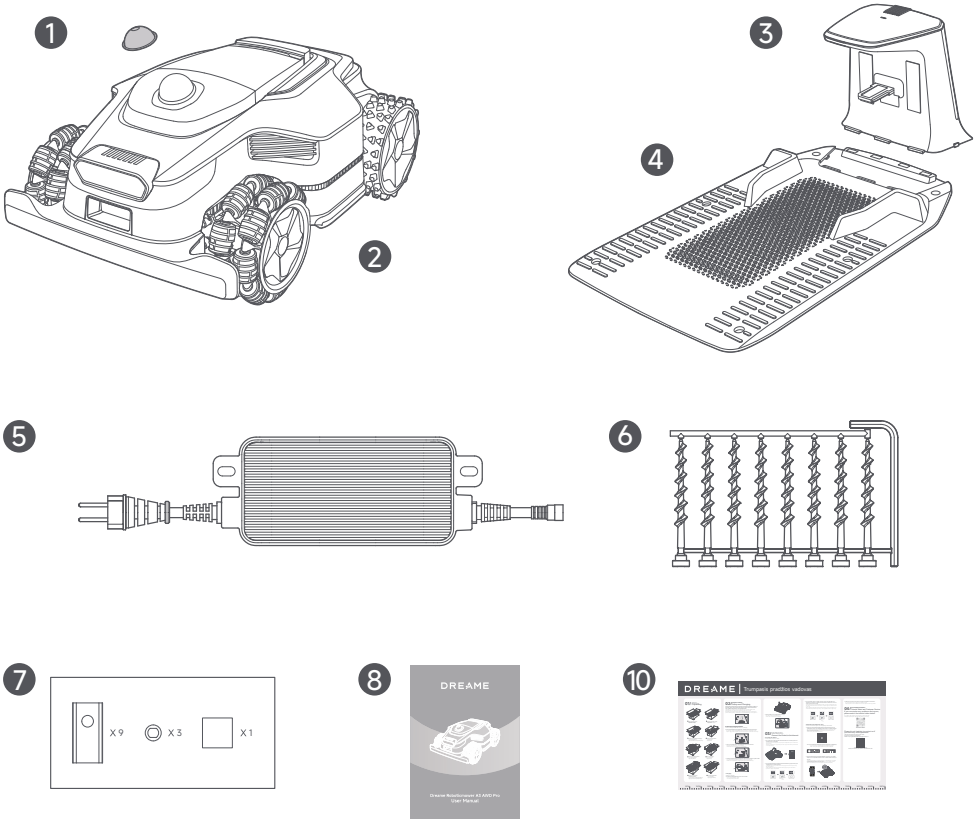
Kad šis įrenginys saugiai veiktų tinklo aplinkoje, pateikiame šią informaciją:
Šis įrenginys turi kelias tinklo ryšio sąsajas: eterneto prievadą (RJ-45), „Wi-Fi" belaidžio ryšio modulį ir USB derinimo sąsają. Įjungus įrenginį, pagal numatytuosius nustatymus įjungiamos šios tinklo paslaugos:

- **Žiniatinklio konfigūravimo paslauga (HTTP/HTTPS):** 80 (HTTP) ir 443 (HTTPS) prievaduose laukia užklausų vietiniam konfigūravimui ir būsenai stebėti. Kad informacija nenutekėtų, rekomenduojama iškart po įrengimo išjungti HTTP paslaugą, įjungti tik HTTPS ir įdiegti patikimą TLS sertifikatą.
- **Įrenginio transliavimas (mDNS/SSDP):** naudojamas automatiniam aptikimui – įrenginio informacija transliuojama vietiniame tinkle (LAN). Jei šios paslaugos nereikalingos, rekomenduojama jas išjungti, kad sumažėtų nuskaitymo rizika.
- **USB sąsaja:** naudojama vietiniams programinės aparatinės įrangos atnaujinimams ir žurnalams nuskaityti. Įjungus derinimo režimą, gali būti atskleistos prieigos prie sistemos failų teisės. Rekomenduojama leisti ją naudoti tik įgaliotiems darbuotojams ir išjungti šią sąsają, kai įrenginiui neatliekama techninė priežiūra. Išsamios konfigūravimo procedūros aprašytos skyriuje „Paruošimas pirmajam naudojimui".

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

2 Gaminio pristatymas

2.1 Dėžės turinys



1 LiDAR apsauginis dangtis

2 Robotas vejapjovė

3 Įkrovimo bokštelis (su 10 m ilginamuoju laidu)

4 Pagrindo plokštė

5 Maitinimo šaltinis

6 Varžtai × 8, šešiakampis raktas

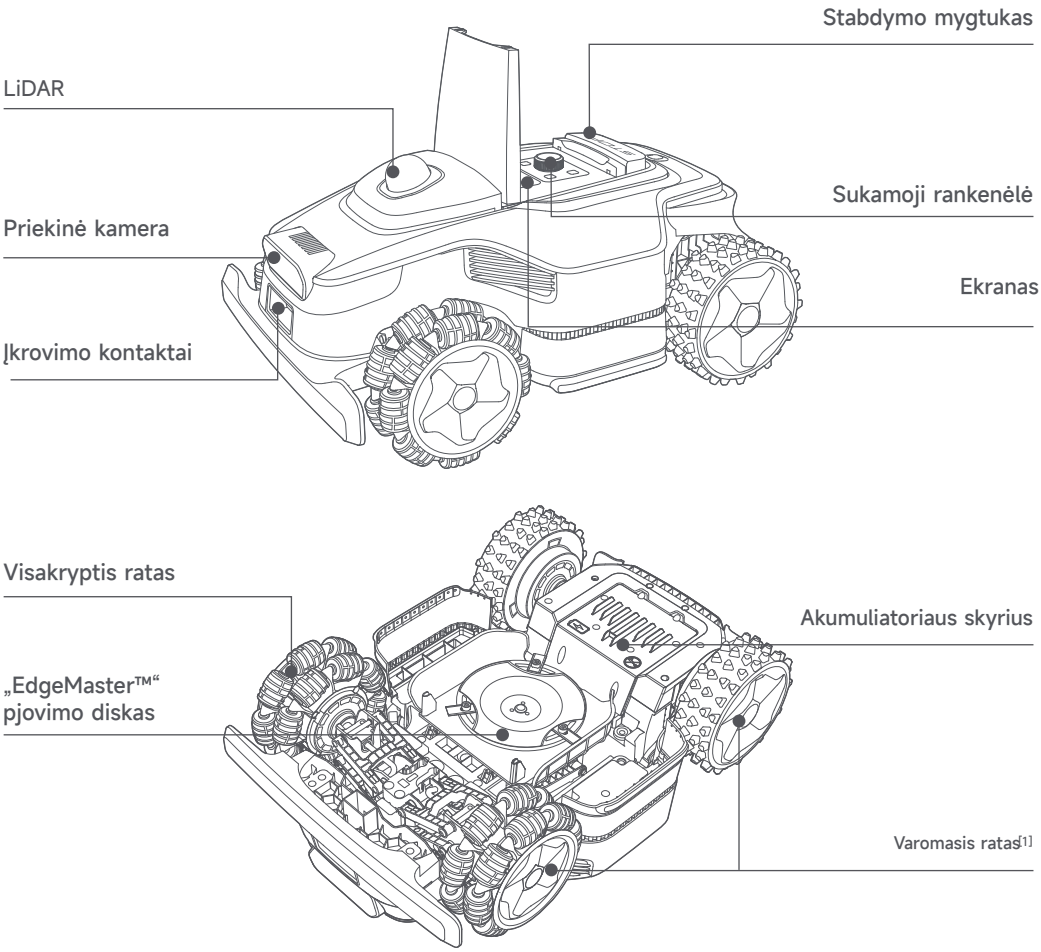
7 Atsarginiai peiliai × 9, laikikliai × 3, nesipūkuojanti šluostė

8 Naudotojo vadovas

9 Trumpasis pradžios vadovas

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

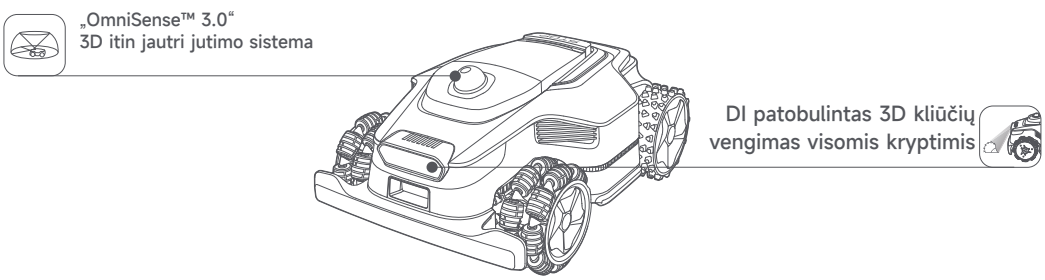
2.2 Gaminio apžvalga



[1] Su ratų stebulės varikliais.

2.3 „OmniSense™ 3.0“: 3D itin jautri jutimo sistema su DI kamera

„OmniSense™ 3.0“ – novatoriška 3D itin jautri jutimo sistema su algoritmų palaikoma HDR kamera. Ji leidžia robotui išsamiau ir detaliau suvokti trimatę sodo aplinką ir pakelia vejos priežiūrą į aukštesnį lygį.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

2.4 „Link“ paslauga su GPS ir 4G ryšiu

Robote įdiegta „Link“ paslauga, suteikianti 4G mobiliojo tinklo ryšį.

„Link“ paslaugos aktyvinimas
Įjunkite robotą – „Link“ paslauga bus aktyvinta automatiškai. Apie sėkmingą aktyvinimą praneša roboto ekrane ir programėlėje užsidegusi piktograma . „Link“ paslaugos naudojimo būseną galite peržiūrėti programėlės skiltyje **„Ryšiai“**.

Aktyvinę „Link“ paslaugą, galite nuotoliniu būdu stebėti roboto būseną ir paleisti pjovimo užduotis be „Wi-Fi“ ryšio. Be to, integruotas GPS leidžia sekti buvimo vietą realiuoju laiku ir sustiprina roboto apsaugą nuo vagystės. Roboto buvimo vietą galite sekti bet kada ir iš bet kur, o jam išvažiavus už nustatyto žemėlapio ribų – gauti pranešimus.

„Link“ paslauga galioja nuo aktyvinimo pagal įsigyto gaminio komplektaciją.* Norėdami pratęsti paslaugą jai pasibaigus, kreipkitės į „Dreame“ klientų aptarnavimo komandą el. paštu **dreamesupport@dreame.tech**.
*Likusį nemokamą „Link“ paslaugos laikotarpį patikrinkite programėlėje arba teiraukitės „Dreame“ klientų aptarnavimo komandos.

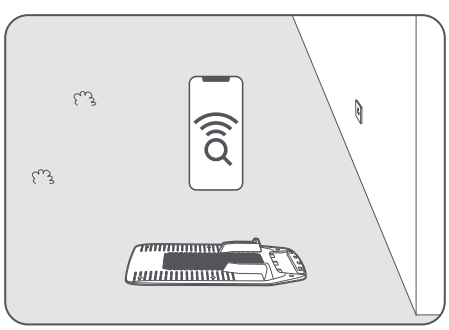
2.5 Jutikliai

Pavadinimas	Aprašymas
LiDAR	Renka informaciją apie aplinką ir padeda robotui nustatyti padėtį, išvengti kliūčių bei aptikti vandenį ir nešvarumus. Aptikimo nuotolis (esant 100 klx): 40 m, kai atspindžio koeficientas 10 %; 70 m, kai atspindžio koeficientas 80 % Matymo laukas: 360° (horizontaliai) × 59° (vertikaliai).
Priekinė kamera	Aptinka kliūtis, vejos ribas ir žmones. Matymo kampas: 89° (horizontaliai), 58° (vertikaliai), 97° (įstrižai) Raiška: 2 MP.
GPS	Robotas turi integruotą GPS. Programėlėje galite stebėti roboto buvimo vietą „Google“ žemėlapiuose realiuoju laiku.

3 Montavimas

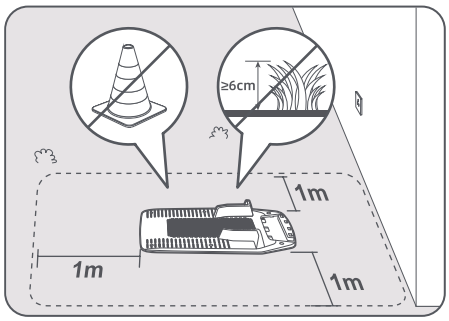
3.1 Tinkamos vietos parinkimas

• Pagrindo plokštę padėkite ant lygaus paviršiaus netoli vejos krašto ir elektros lizdo, vietoje, kurioje stiprus „Wi-Fi“ signalas.
Pastaba. Mobiliuoju įrenginiu patikrinkite „Wi-Fi“ signalo stiprumą toje vietoje. Stiprus „Wi-Fi“ signalas užtikrina stabilų roboto ir programėlės ryšį.
Svarbu. Įsitikinkite, kad gruntas pakankamai minkštas varžtams įsukti.
Svarbu. Jei įkrovimo stotelė stovi ant šlaito, įsitikinkite, kad nuolydis nėra per status, kitaip robotas gali nuslysti atgal ir nepajėgti prisijungti prie stotelės.



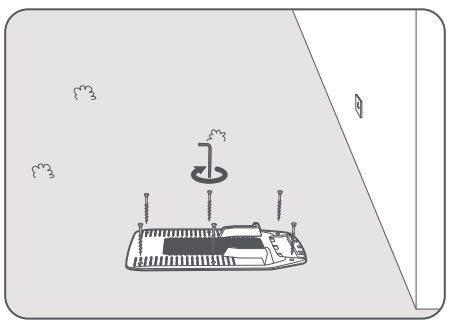
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

• Kairėje, dešinėje ir priešais pagrindo plokštę palikite bent **1 m** laisvos vietos be kliūčių. Įsitikinkite, kad žolė aplink šią vietą žemesnė nei **6 cm**. Jei žolė aukštesnė, pirmiausia nupjaukite ją stumiamąja vejapjove. Dėl aukštos žolės robotui gali būti sunku grįžti į įkrovimo stotelę.

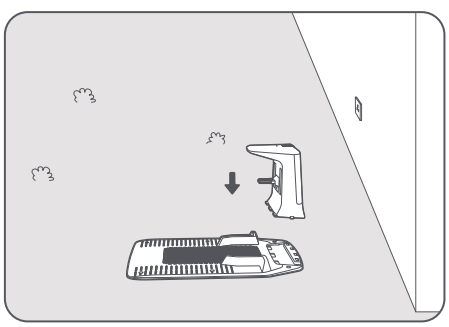


3.2 Įkrovimo stotelės įrengimas

❶ Pritvirtinkite pagrindo plokštę prie žemės pridedamais varžtais, naudodami šešiakampį raktą.

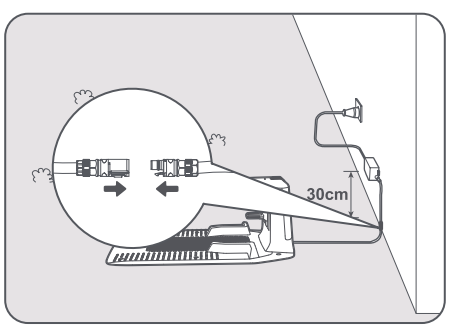


❷ Įstatykite įkrovimo bokštelį į pagrindo plokštę, kol išgirsite spragtelėjimą.



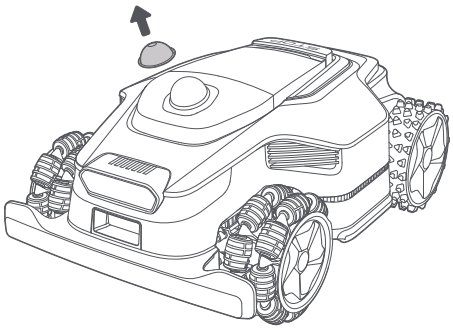
❸ Prijunkite maitinimo šaltinį prie ilginamojo laido, tada – prie elektros lizdo. Maitinimo šaltinį laikykite bent **30 cm** virš žemės.

Pastaba. Kai tiekiama elektra, įkrovimo stotelės LED indikatorius **nuolat šviečia mėlynai**.

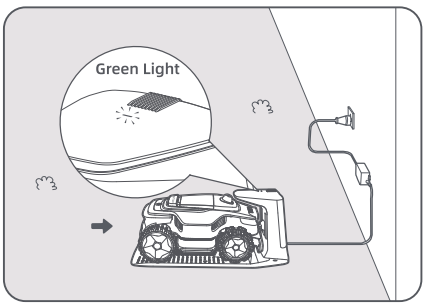


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

❹ Nuimkite LiDAR apsauginį dangtį.



❺ Įstatykite robotą į įkrovimo stotelę, kad jis įsikrautų. Įsitikinkite, kad roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai tinkamai susijungė.
Pastaba. Jei papildomai apsaugai norite įrengti garažą, naudokite tam skirtą „Dreame“ garažą, kurį galima įsigyti parduotuvėse arba internetu. Naudojant ne „Dreame“ garažą, gali kilti įkrovimo problemų.



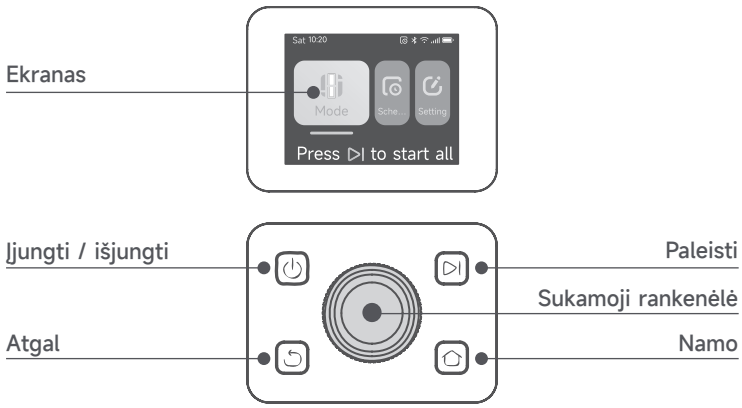
Įkrovimo stotelės LED indikatorius

LED indikatoriaus spalva	Reikšmė
Mirksi arba nuolat šviečia raudonai	1. Įkrovimo stotelės triktis (pvz., netinkama įkrovimo srovė arba įtampa).
	2. Robotas įvažiavo į įkrovimo stotelę, bet krovimas vyksta netinkamai (pvz., įkrovimo kontaktų trumpasis jungimas).
Nuolat šviečia mėlynai	Įkrovimo stotelei tiekiama elektra. Roboto įkrovimo stotelėje nėra.
Mirksi žaliai	Robotas kraunasi įkrovimo stotelėje.
Nuolat šviečia žaliai	Robotas stotelėje visiškai įkrautas arba dabar ne įkrovimo laikas.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

4 Paruošimas pirmajam naudojimui

4.1 Valdymo skydelis



Ekranas

Piktograma	Būsena
	Akumuliatoriaus įkrova (rodo esamą akumuliatoriaus įkrovos lygį).
	Įkrovimas (robotas sėkmingai prisijungė prie įkrovimo stotelės).
	„Bluetooth“ (robotas prijungtas prie programėlės per „Bluetooth“).
	„Wi-Fi“ (robotas prijungtas prie programėlės per „Wi-Fi“ tinklą).
	„Link“ paslauga („Link“ paslauga aktyvinta).
	Tvarkaraštis (šiandienai suplanuota užduotis dar neprasidėjo).

Valdikliai

Mygtukas	Funkcija
Maitinimas ⏻	Norėdami įjungti arba išjungti robotą, paspauskite ir 2 sekundes palaikykite mygtuką ⏻. Robotas turi būti ne įkrovimo stotelėje.
Paleisti ▷|	Norėdami pradėti viso ploto pjovimą arba tęsti pristabdytas užduotis, paspauskite mygtuką ▷|, tada per 5 sekundes uždarykite dangtį. Jei dangtis per 5 sekundes neuždaromas, užduotis atšaukiama.
Namo ⌂	Norėdami grąžinti robotą į įkrovimo stotelę įsikrauti, paspauskite mygtuką ⌂, tada per 5 sekundes uždarykite dangtį. Jei dangtis per 5 sekundes neuždaromas, užduotis atšaukiama.
Atgal ⮌	Norėdami meniu grįžti vienu lygiu aukštyn, paspauskite mygtuką ⮌.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Valdikliai

Sukamoji rankenėlė	Norėdami patvirtinti pasirinkimą meniu, paspauskite rankenėlę.
	Norėdami įjungti „Bluetooth“ susiejimo režimą, paspauskite ir 3 sekundes palaikykite rankenėlę.
	Norėdami naršyti meniu, sukite rankenėlę pagal arba prieš laikrodžio rodyklę.
Paleisti + Atgal	Norėdami atkurti roboto gamyklinius nustatymus, kartu paspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtukus ⏯ ir ↩. PIN kodas nebus ištrintas.
Namo + Atgal	Kartu paspauskite ir 3 sekundes palaikykite mygtukus ⌂ ir ↩, kad atvertumėte nustatymų puslapį **„Apie“**. Puslapis „Apie“ išnyks po 5 sekundžių.
Rankenėlė + Atgal	Norėdami iš naujo nustatyti PIN kodą, kartu paspauskite rankenėlę bei mygtuką ↩ ir palaikykite 3 sekundes.
Stop	Paspauskite mygtuką **„Stop“**. Norint tęsti darbą, valdymo skydelyje reikia įvesti PIN kodą.

Meniu struktūros apžvalga



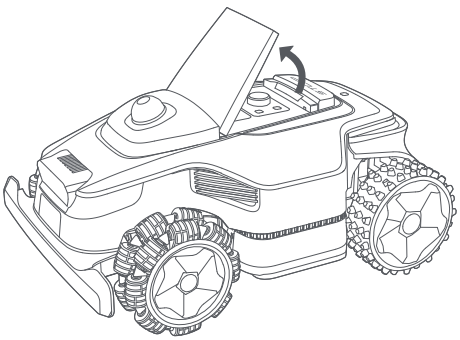
*Gali keistis priklausomai nuo programinės įrangos versijos.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

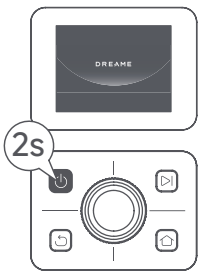
4.2 Pradiniai nustatymai

Prieš pirmą kartą įjungiant robotą, reikia atlikti kelis pagrindinius nustatymus, kad jis būtų paruoštas darbui.

❶ Pakelkite viršutinį dangtį.

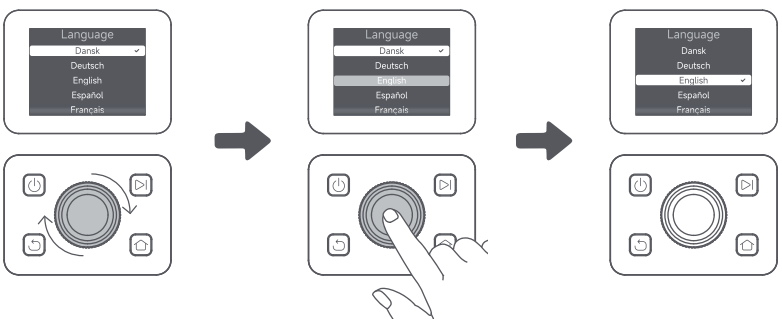


❷ Paspauskite ir 2 sekundes palaikykite valdymo skydelio mygtuką ⏻, kad įjungtumėte robotą.



❸ **Pasirinkite norimą kalbą**

Kalbą pasirinkite sukdami rankenėlę: pagal laikrodžio rodyklę – žemyn, prieš laikrodžio rodyklę – aukštyn. Patvirtinkite paspausdami rankenėlę.

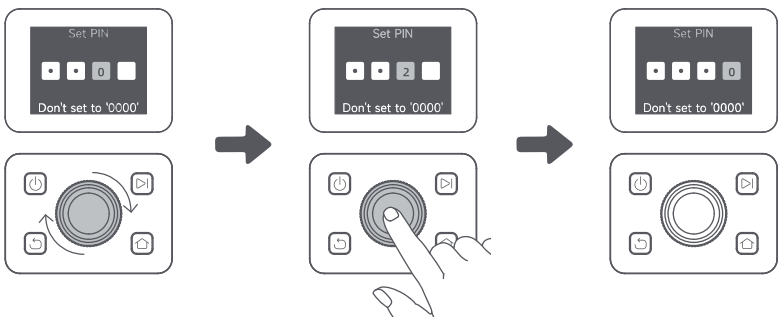


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

❹ Nustatykite PIN kodą

1. Sukdami rankenėlę pasirinkite skaičių nuo 0 iki 9. Sukant pagal laikrodžio rodyklę skaičius didėja, prieš laikrodžio rodyklę – mažėja. Paspauskite rankenėlę, kad patvirtintumėte ir pereitumėte prie kito skaitmens. Norėdami pakeisti ankstesnį skaitmenį, sukite rankenėlę prieš laikrodžio rodyklę, kol skaičius taps 0, ir pasukite dar kartą.

Svarbu. Nenustatykite PIN kodo „0000“.



2. Dar kartą įveskite PIN kodą, kad užbaigtumėte jo nustatymą.

Pastaba. Jei abu įvesti PIN kodai nesutampa, nustatykite naują PIN kodą iš naujo.

❺ Prijunkite robotą prie interneto

Nuskaitykite QR kodą ir atsisiųskite programėlę „Dreamehome“ į mobilųjį įrenginį. Ją įdiegę, susikurkite paskyrą ir prisijunkite.

Programėlę „Dreamehome“ taip pat galite atsisiųsti iš „App Store“ arba „Google Play“.

Download on the App Store

Get it on Google Play

Robotas palaiko 4G ryšį ir turi integruotą GPS. Vis dėlto geriausiam veikimui rekomenduojame nustatyti „Wi-Fi“ ryšį.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Prieš nustatydami tinklą:

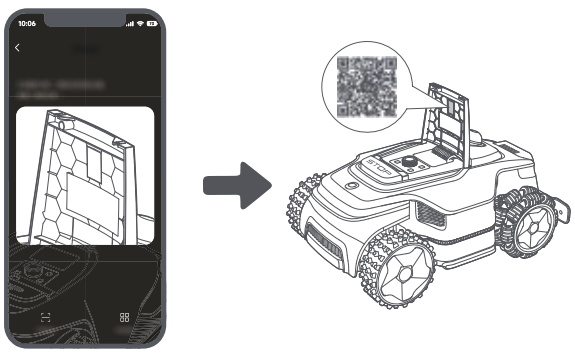
- Įsitikinkite, kad robotas ir mobilusis įrenginys prijungti prie to paties „Wi-Fi“ tinklo.
- Įsitikinkite, kad mobilusis įrenginys yra ne toliau kaip **10 m** nuo roboto.
- Mobiliajame įrenginyje įjunkite „Bluetooth“.

1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“.
2. Prijungti galite vienu iš šių būdų:

a. Nuskaitykite QR kodą: eikite į **„Įrenginys“** ir bakstelėkite **„Nuskaityti QR kodą ir prijungti“**. Nuskaitykite QR kodą, esantį roboto viršutinio dangčio vidinėje pusėje.

b. Pridėkite rankiniu būdu: eikite į **„Įrenginys“**, bakstelėkite **„Pridėti“** ir pasirinkite savo roboto modelį.

c. Automatinis aptikimas: robotas ieško netoliese esančių įrenginių – aptiktų įrenginių sąraše bakstelėkite savo robotą.

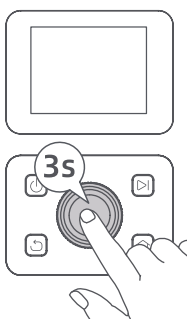


3. Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte prijungimą prie „Wi-Fi“ tinklo.

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

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

4. Paspauskite ir 3 sekundes palaikykite valdymo skydelio rankenėlę. Robotas persijungs į „Bluetooth“ susiejimo režimą.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

5. Vadovaukitės programėlės nurodymais, kad užbaigtumėte susiejimą.

Kaip atsieti robotą?

Sėkmingai susiejus, robotas automatiškai susiejamas su „Dreamehome“ paskyra. Kiekvienas įrenginys gali būti susietas tik su viena paskyra, tuo pačiu metu jo negalima susieti su kita paskyra.
Norėdami susieti robotą su nauja paskyra, pirmiausia turite jį atsieti. Kaip atsieti:

1. Atidarykite programėlę „Dreamehome“. Eikite į **„Įrenginys“**.
2. Jei su „Dreamehome“ paskyra susieti keli robotai, braukite kairėn arba dešinėn, kad atvertumėte norimo redaguoti roboto puslapį.
3. Bakstelėkite viršutiniame dešiniajame kampe.
4. Pasirinkite **„Ištrinti“**.

Kaip bendrinti robotą?

1. Bakstelėkite viršutiniame dešiniajame kampe.
2. Pasirinkite **„Įrenginio bendrinimas“**.

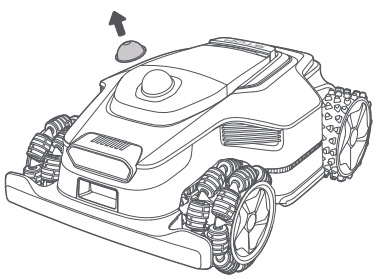
Kaip atsijungti nuo „Dreamehome“ paskyros arba ją ištrinti?

1. Eikite į **„Aš“** > > **„Paskyra“**.
2. Pasirinkite **„Atsijungti“** arba **„Ištrinti paskyrą“**.

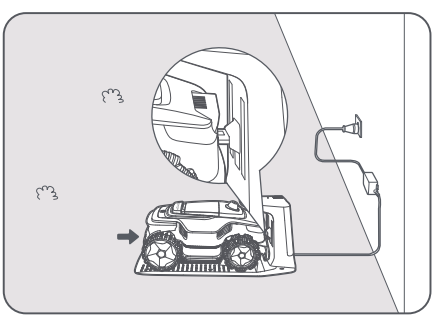
5 Sodo žemėlapio sudarymas

Prieš sudarydami žemėlapį, patikrinkite:

- Roboto akumuliatoriaus įkrova didesnė nei 50 %.
- LiDAR apsauginis dangtis nuimtas.



- Viršutinis dangtis uždarytas.
- Robotas tinkamai prisijungęs prie įkrovimo stotelės.

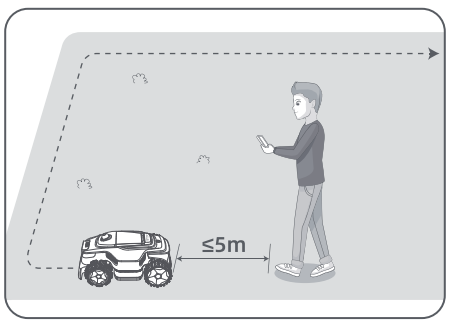


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

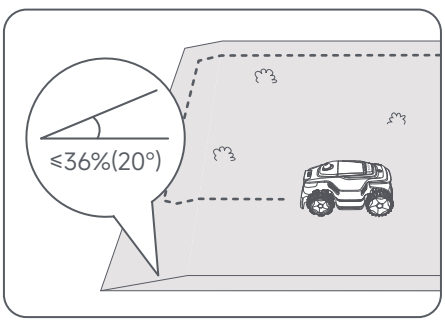
5.1 Virtualios ribos sukūrimas

Prieš pradėdami sudaryti žemėlapį, atsižvelkite į šiuos dalykus:
Svarbu. Kurdami ribą, nekilnokite roboto rankomis, nes žemėlapio sudarymas gali nepavykti.
Svarbu. Pradėję sudaryti žemėlapį, nevairuokite roboto į įkrovimo stotelę nuotoliniu būdu, kol žemėlapis nebus baigtas. Priešingu atveju LiDAR gali būti užstotas ir žemėlapio sudarymas gali nepavykti.

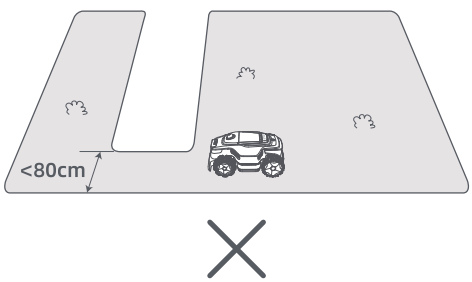
- Sudarant žemėlapį, eikite ne toliau kaip **5 m** už roboto.

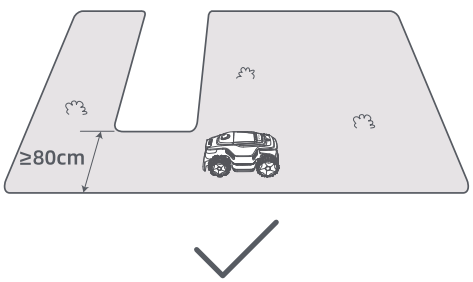


- Robotas gali įveikti iki **80 % (39°)** nuolydžius. Tačiau geresniam pjovimo rezultatui rekomenduojama, kad darbo zonų nuolydis neviršytų **36 % (20°)**.



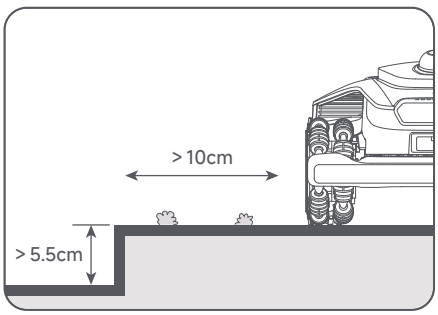
- Siauresnes nei **80 cm** vietas nustatykite kaip takus, kad robotas galėtų jomis pravažiuoti (žr. skyrelį 5.4 „**Tako nustatymas**“).



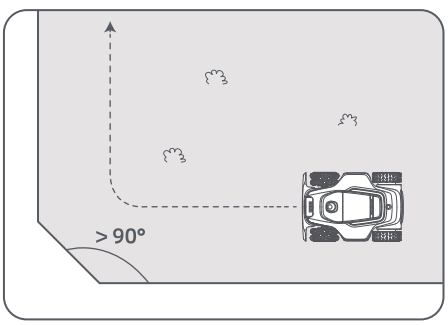


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

• Jei jūsų veja daugiau nei **5,5 cm** aukštesnė už gretimą paviršių, laikykite robotą bent **10 cm** atstumu nuo krašto. Jei veja yra viename lygyje su gretimu paviršiumi, robotas gali pervažiuoti perimetrą, kad kraštai būtų nupjauti kuo geriau.

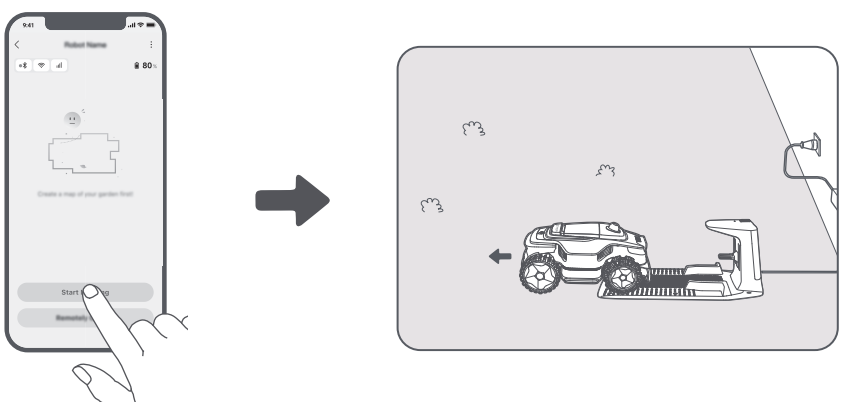


• Įsitikinkite, kad posūkio kampai didesni nei **90°**. Esant mažesniems nei 90° kampams, robotui gali būti sunku tvarkingai nupjauti žolę.



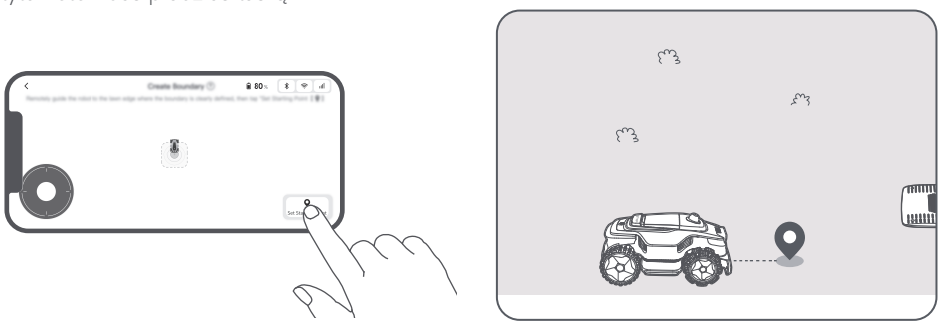
Žemėlapio sudarymo pradžia:

1. Programėlėje bakstelėkite **„Pradėti kurti“** – robotas patikrins būseną ir kalibruosis. Kalibravimui jis automatiškai išvažiuos iš įkrovimo stotelės. Būkite atsargūs.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

2. Nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą iki vejos krašto ir bakstelėkite **„Nustatyti pradinį tašką“**, kad nustatytumėte ribos pradžios tašką.



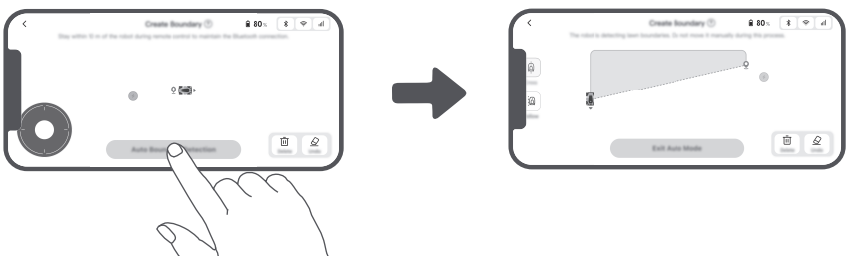
3. Nuotoliniu būdu vairuokite robotą palei vejos perimetrą ir taip pažymėkite darbo zoną.

Automatinis ribų aptikimas

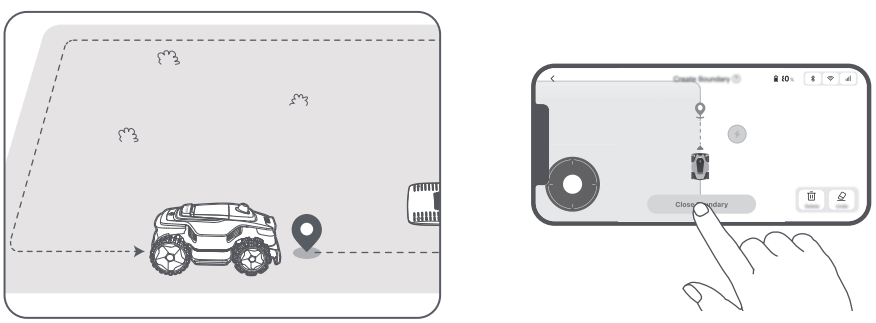
Naudodamas pažangų DI algoritmą, robotas priekine kamera atskiria žolės ir ne žolės plotus, todėl gali atpažinti ribas be rankinio vairavimo. Nuotoliniu būdu nuvairavę robotą iki vejos krašto ir nustatę pradinį tašką, galite naudoti **automatinio ribų aptikimo** režimą. Galite pasirinkti, ar robotas turi pervažiuoti perimetrą, kad kraštai būtų nupjauti švariau, ar laikytis arčiau jo, kad neįstrigtų. Šio proceso metu rekomenduojame eiti paskui robotą. Jei robotas tiksliai neaptinka ribų, bet kada galite išjungti automatinio ribų aptikimo režimą ir pereiti prie nuotolinio valdymo.

Svarbu. Automatinio ribų aptikimo režimą naudokite dienos šviesoje, kad būtų geras matomumas. Nenaudokite šios funkcijos esant prastam apšvietimui ar lyjant.

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



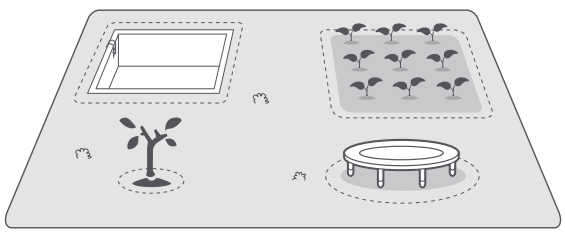
4. Kai robotas grįžta arčiau nei **1 m** nuo pradinio taško, galite bakstelėti **„Uždaryti ribą“** – riba bus užbaigta automatiškai.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

5.2 Draudžiamosios zonos nustatymas

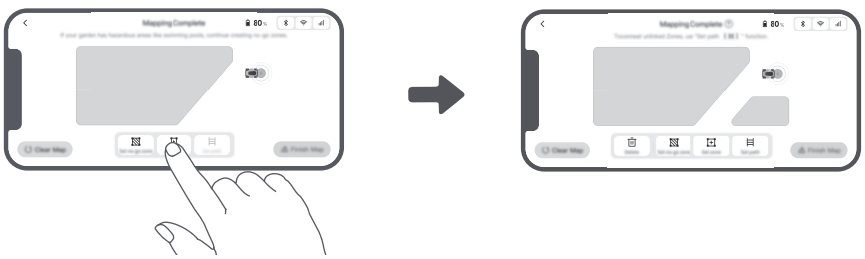
Nors robotas automatiškai apvažiuoja kliūtis, vietas, kuriose kyla pavojus nukristi, pavyzdžiui, baseinus ir smėlio dėžes, vis tiek būtina nustatyti kaip draudžiamąsias zonas. Objektus, kuriuos norite apsaugoti (pvz., gėlyną, batutą, daržą ar išsikišusią medžio šaknį), taip pat nustatykite kaip draudžiamąsias zonas. Norėdami toliau kurti draudžiamąsias zonas, programėlėje bakstelėkite **„Draudžiamoji zona“**. Baigę sudaryti žemėlapį, draudžiamąsias zonas kurti ar ištrinti galite ir skiltyje > **„Žemėlapio redagavimas“**.



5.3 Papildomų zonų kūrimas ir esamų zonų išplėtimas

- **Papildomų zonų kūrimas**

Jei vejos plotus skiria keliai arba turite kelias atskiras vejas, programėlėje bakstelėkite **„Nustatyti zoną“** ir toliau kurkite darbo zonas. Baigę sudaryti žemėlapį, zonas pridėti, ištrinti ar keisti galite ir skiltyje > **„Žemėlapio redagavimas“**.



- **Esamų zonų išplėtimas**

Norėdami išplėsti esamą zoną, programėlėje bakstelėkite **„Nustatyti zoną“** ir sukurkite plotą, kurį norite prie jos prijungti. Jei du plotai persidengia, jie sujungiami automatiškai. Baigę sudaryti žemėlapį, esamą zoną išplėsti galite ir skiltyje > **„Žemėlapio redagavimas“** > **„Nustatyti zoną“**.

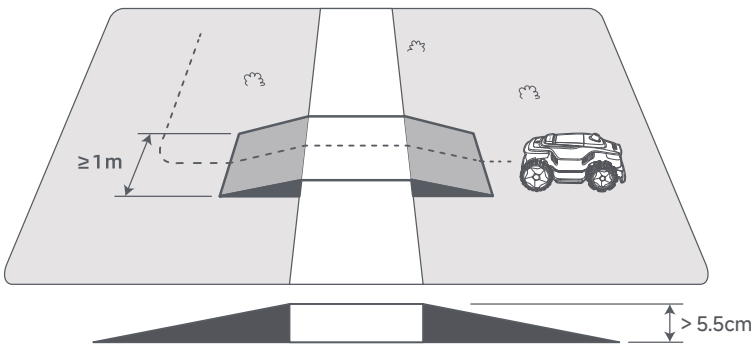
- **Zonų atskyrimas ir sujungimas**

Norėdami padalyti zoną į mažesnes arba programėle padalytas zonas sujungti į vieną didesnę, eikite į > **„Žemėlapio redagavimas“** > **„Zonų nustatymai“** ir programėlėje bakstelėkite **„Atskirti zoną“** arba **„Sujungti“**.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

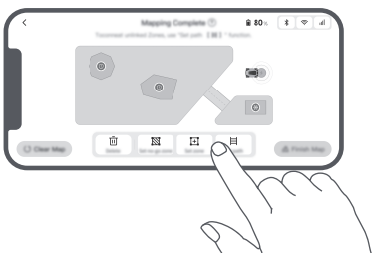
5.4 Tako nustatymas

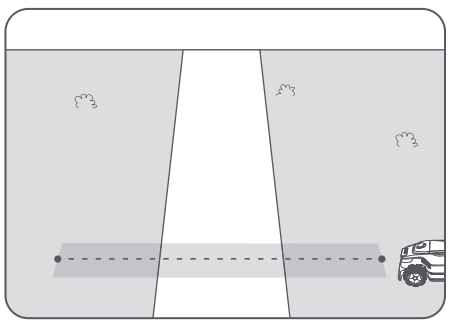
Atskiras zonas sujunkite takais. Be tako robotas negalės pasiekti atskirų zonų.
Pastaba. Pagal numatytuosius nustatymus robotas taku tik važiuoja ir žolės nepjauna.
Svarbu. Jei veją skiria aukštesnės nei **5,5 cm** perėjos, įrenkite tokio pat aukščio nuožulnų objektą (pvz., rampą).



- **Dviejų atskirų darbo zonų sujungimas**

Atskirus plotus sujunkite takais, kitaip robotas negalės jų pasiekti. Norėdami sukurti taką, bakstelėkite **„Nustatyti taką“**.
Svarbu. Įsitikinkite, kad tako pradžia ir pabaiga yra darbo zonoje.

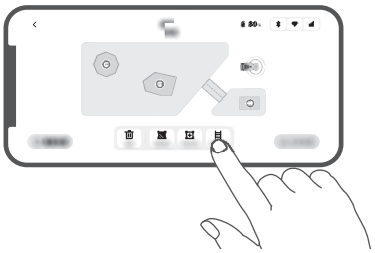


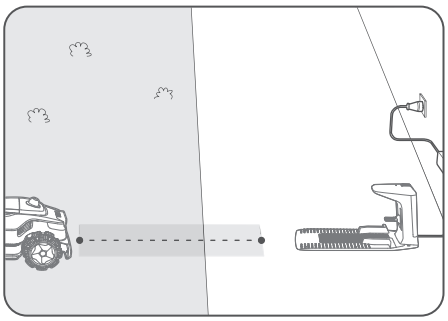


- **Darbo zonos ir įkrovimo stotelės sujungimas**

Jei įkrovimo stotelė yra ne darbo zonoje, sukurkite taką, jungiantį ją su darbo zona. Bakstelėkite **„Nustatyti taką“** ir sukurkite taką, kuriuo robotas galės grįžti į įkrovimo stotelę.
Svarbu. Įsitikinkite, kad vienas tako galas yra darbo zonoje, o kitas – tiesiai priešais įkrovimo stotelę. Taką patartina sulygiuoti su įkrovimo stotele.
Svarbu. Kurdami taką, jungiantį darbo zoną ir įkrovimo stotelę, nevairuokite roboto į įkrovimo stotelę nuotoliniu būdu. Priešingu atveju LiDAR gali būti užstotas ir žemėlapio sudarymas gali nepavykti.

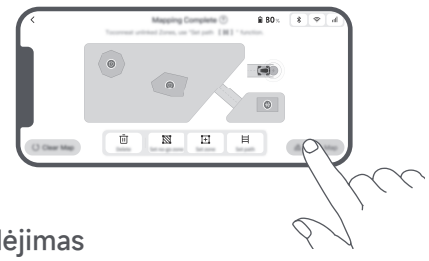
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt





5.5 Žemėlapio užbaigimas

Sukūrę darbo zonas, takus ir draudžiamąsias zonas, bakstelėkite **„Baigti kurti žemėlapį“**.

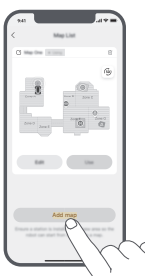


5.6 Antrojo žemėlapio pridėjimas

Jei tarp priekinio ir galinio sodo nėra tako, galite sukurti antrąjį žemėlapį. Užbaigę pirmąjį žemėlapį, bakstelėkite **„Pridėti žemėlapį“** ir kurkite antrąjį. Arba, baigę sudaryti žemėlapį, eikite į > **„Žemėlapio redagavimas“** ir bakstelėkite **„Pridėti žemėlapį“**. Baigę antrąjį žemėlapį, žemėlapius perjungsite per > **„Žemėlapio redagavimas“**.

Pastaba. Perjungus žemėlapį, taikomi to žemėlapio tvarkaraščiai ir pjovimo nustatymai.

Pastaba. Patogumui galite įsigyti papildomą įkrovimo stotelę ir įrengti ją antrojo žemėlapio vietoje. Kai antrajame žemėlapyje įrengta atskira įkrovimo stotelė, tarp žemėlapių rankiniu būdu reikia perkelti tik robotą.



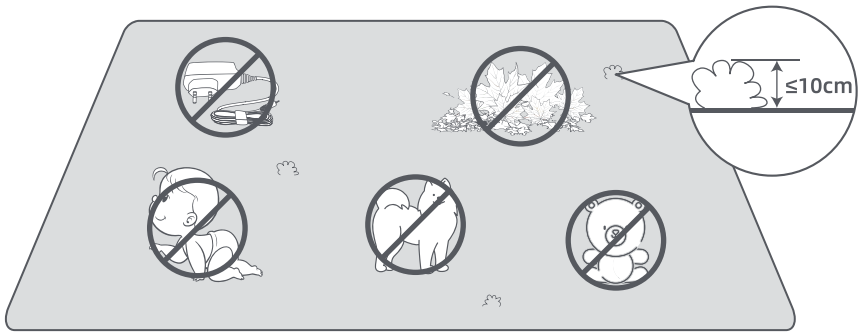
6 Naudojimas

6.1 Pirmasis pjovimas

Patarimai prieš pjovimą:

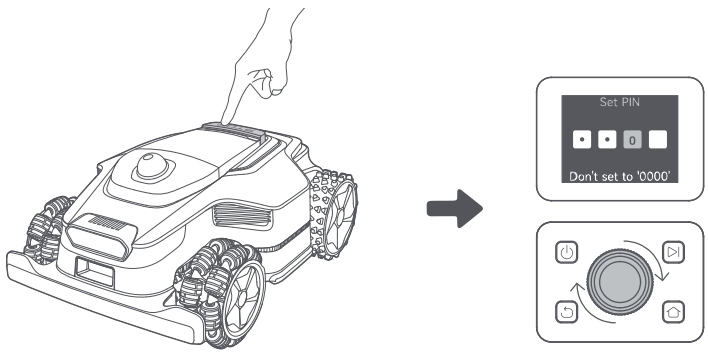
- Kad pjovimo rezultatas būtų toks, kokio norite, rekomenduojama pirmiausia stumiamąja vejapjove nupjauti žolę, kad ji būtų ne aukštesnė nei 10 cm.
- Pašalinkite nuo vejos kliūtis: šiukšles, lapų krūvas, žaislus, laidus ir akmenis. Įsitikinkite, kad robotui pjaunant ant vejos nėra vaikų ar naminių gyvūnų.
- Užlyginkite vejos duobes.
- Programėlėje iš anksto nustatykite pjovimo parinktis (pvz., pjovimo efektyvumą, pjovimo aukštį ir kryptį).
- Sudarykite sodo žemėlapį.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

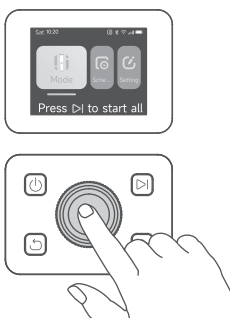


a) Paleidimas valdymo skydeliu

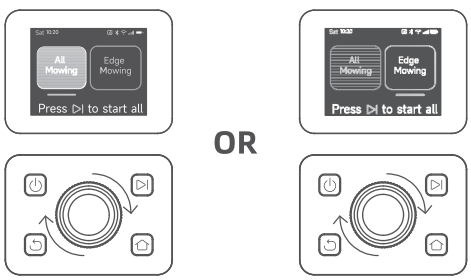
1. Paspauskite mygtuką **„Stop“**, pakelkite viršutinį dangtį ir įveskite PIN kodą.



2. Ekrane pasirinkite **„Režimai“** ir paspauskite rankenėlę.

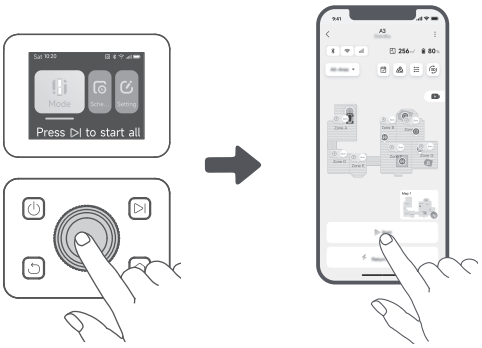


3. Sukdami rankenėlę pasirinkite pjovimo režimą.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

4. Paspauskite mygtuką ▷| , tada per 5 sekundes **uždarykite viršutinį dangtį**. Robotas išvažiuos iš įkrovimo stotelės ir pradės viso ploto pjovimą. Pjovimą taip pat galite pradėti programėlėje bakstelėję **„Pradėti“**.

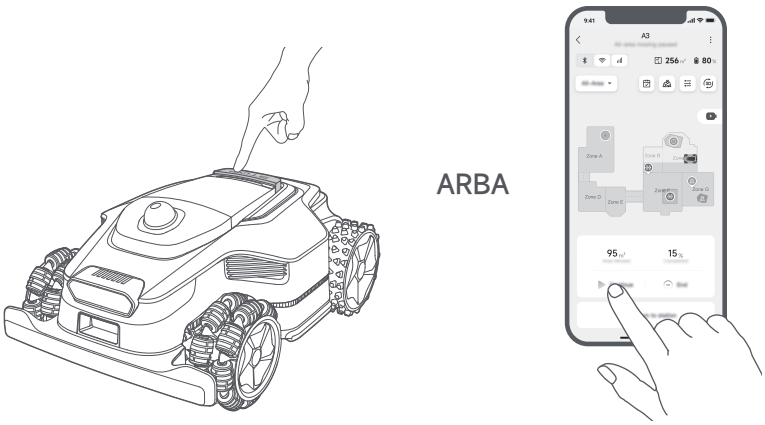


b) Paleidimas programėle

1. Atidarykite programėlę.
2. Pasirinkite pjovimo režimą ir bakstelėkite „Pradėti“.

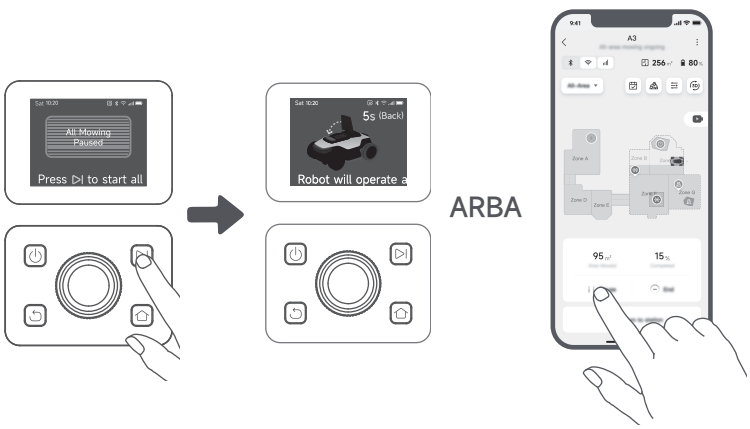
6.2 Pristabdymas

Norėdami pristabdyti esamą pjovimo užduotį, paspauskite roboto mygtuką **„Stop“** arba programėlėje bakstelėkite **„Pristabdyti“**. **Pastaba.** Paspaudus mygtuką **„Stop“**, roboto negalima paleisti tiesiogiai programėle. Norėdami tęsti darbą, valdymo skydelyje įveskite PIN kodą.



6.3 Tęsimas

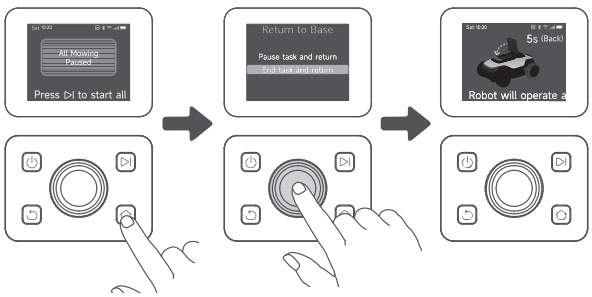
Norėdami tęsti pristabdytą užduotį, paspauskite mygtuką ▷| , tada per 5 sekundes **uždarykite viršutinį dangtį**. Robotas tęs ankstesnę pjovimo užduotį. Taip pat programėlėje galite bakstelėti **„Tęsti“**.



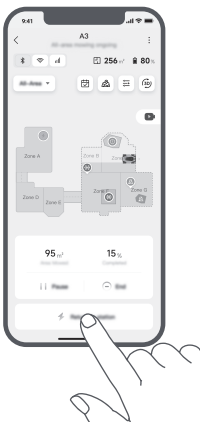
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

6.4 Grąžinimas į įkrovimo stotelę

Norėdami grąžinti robotą į įkrovimo stotelę, valdymo skydelyje paspauskite . Patvirtinkite, kad norite pristabdyti arba atšaukti esamą užduotį, tada per 5 sekundes **uždarykite viršutinį dangtį**. Robotas automatiškai grįš į įkrovimo stotelę įsikrauti. Robotą grąžinti taip pat galite programėlėje pasirinkę **„Pradėti grąžinimą į įkrovimo stotelę“**.



ARBA



7 Programėlė „Dreamehome“

Ką dar galima atrasti

Programėlė „Dreamehome“ – daugiau nei nuotolinio valdymo pultas. Ja galite atlikti daug veiksmų: nuotoliniu būdu keisti įvairius nustatymus, išbandyti skirtingus pjovimo režimus, laisvai redaguoti žemėlapį ir koreguoti pjovimo tvarkaraščius.

7.1 Pjovimo režimai

Robotas turi kelis pjovimo režimus. Programėlėje galite perjungti režimus: „Viso ploto pjovimas“, „Zonų pjovimas“, „Kraštų pjovimas“, „Taškinis pjovimas“ ir „Rankinis režimas“.



7.2 Pjovimo formos

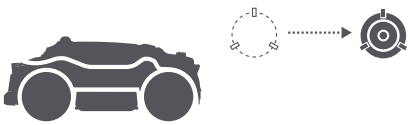
Pritaikykite veją pridėdami formas per > **„Žemėlapio redagavimas“** > **„Formos“** programėlėje. Formomis pažymėti plotai nepjaunami jokiu pjovimo režimu. Jų padėtį, dydį keisti arba jas pašalinti galite skiltyje **„Formos“**.



7.3 Pjovimo sistema „EdgeMaster™ 2.0“

Naudojant „EdgeMaster™ 2.0“ technologiją, pjaunant vejos kraštus diskas gali pasislinkti į išorę, todėl atstumas nuo disko iki krašto būna mažesnis nei 1,5 cm, o kraštai nupjaunami kruopščiai ir tiksliai. Ši funkcija padidina nupjaunamą plotą ir pagerina vejos išvaizdą. Programėlėje eikite į > **„Kraštų pjovimo nustatymai“** > **„EdgeMaster™“**.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt



7.4 Tvarkaraštis

Sudarius pirmąjį žemėlapį, robotas pagal vejos dydį automatiškai sukuria du savaitinius pjovimo tvarkaraščius: **„Pavasario / vasaros tvarkaraštį“** ir **„Rudens / žiemos tvarkaraštį“**. Išsamiai tvarkaraštį nustatyti galite programėlėje bakstelėję . Naudodami tvarkaraščio funkciją, kasdienį vejos pjovimą galite visiškai patikėti robotui – jums tereikia reguliariai atlikti jo techninę priežiūrą.

Pastaba. Jei nerimaujate, kad tam tikromis valandomis dirbdamas robotas gali trukdyti jums ar kaimynams, programėlėje eikite į **„Nustatymai“** > **„Netrukdyti“** ir nustatykite **„Netrukdyti“** laiką.



7.5 Užraktas nuo vaikų

Jei nerimaujate, kad robotą gali valdyti vaikai, programėlėje eikite į **„Nustatymai“** ir įjunkite funkciją **„Užraktas nuo vaikų“**. Įjungus šią funkciją, robotas užrakinamas, jei atidarius dangtį 5 minutes neatliekama jokių veiksmų.



7.6 Apsauga nuo lietaus

Jei nerimaujate, kad nepalankios oro sąlygos gali pakenkti pjovimui, funkciją **„Apsauga nuo lietaus“** galite įjungti valdymo skydelio arba programėlės skiltyje **„Nustatymai“**. Įjungus šią funkciją, lyjant robotas automatiškai sustabdo pjovimą ir grįžta į įkrovimo stotelę. Apsaugos nuo lietaus trukmę galite nustatyti programėlėje.

Pastaba. Šlapios žolės pjovimas gali pakenkti vejai. Patartina pailginti apsaugos trukmę, kad žolė spėtų išdžiūti prieš vėl pjaunant.



7.7 Apsauga nuo šalčio

Temperatūrai nukritus žemiau **6 °C**, pjovimas gali negrįžtamai pažeisti veją. Saugumo sumetimais akumuliatorius tada nekraunamas. Kad to išvengtumėte, valdymo skydelio arba programėlės skiltyje **„Nustatymai“** galite įjungti funkciją **„Apsauga nuo šalčio“**. Temperatūrai nukritus žemiau **6 °C**, robotas automatiškai sustabdys pjovimą ir grįš į įkrovimo stotelę. Pjauti jis vėl pradės temperatūrai pakilus virš **11 °C**.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

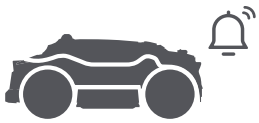
7.8 Apsaugos funkcijos

Robotas turi kelias apsaugos nuo vagystės funkcijas, kurias papildomai sustiprina integruotas GPS. Be to, priekinė kamera gali aptikti žmones, todėl robotas tampa veiksmingu sodo sargu.



7.8.1 Pakėlimo signalas

Įjungus šią funkciją, pakėlus robotą iškart suveikia signalas ir robotas užrakinamas. Norėdami tęsti darbą, pirmiausia įveskite PIN kodą robote.



7.8.2 Signalas palikus žemėlapį

Įjungus šią funkciją, robotui atsidūrus už žemėlapio ribų, jis užrakinamas ir iškart suveikia signalas.



7.8.3 Buvimo vieta realiuoju laiku

Įjungus šią funkciją, esamą roboto buvimo vietą galite matyti „Google“ žemėlapiuose.



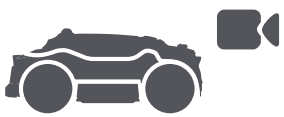
7.8.4 Įspėjimas aptikus žmogų

Įjungus šią funkciją, robotas praneša aptikęs žmogų.



7.8.5 Vaizdas realiuoju laiku

Bakstelėkite , kad matytumėte tiesioginį vaizdą iš roboto priekinės kameros ir galėtumėte stebėti sodą bet kada ir bet kur.



Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

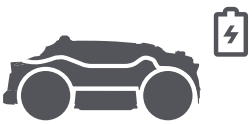
7.8.6 Patruliavimas

Kai robotas laukia budėjimo režimu, programėle galite nusiųsti jį patruliuoti palei pasirinktas ribas ar į konkrečias sodo vietas. Funkciją rasite skiltyje > **„Patruliavimas“**.



7.9 Tinkintas įkrovimo laikotarpis

Norėdami nustatyti konkrečias roboto įkrovimo valandas, programėlės skiltyje **„Nustatymai“** > **„Įkrovimas“** įjunkite funkciją **„Tinkintas įkrovimo laikotarpis“**. Įjungus ją, kai nėra pjovimo užduočių ir akumuliatoriaus įkrova maža, robotas įsikrauna iki 20 %, o visiškai įsikrauna tik nustatytu įkrovimo laikotarpiu. Taip pat galite nustatyti **„Akumuliatoriaus įkrovos lygis automatiniam įkrovimui“** ir **„Užduočių tęsimo akumuliatoriaus lygis“** – įkrovos lygius, kuriems esant robotas automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę arba tęsia nebaigtas pjovimo užduotis.



Pastaba. „Dreame“ kūrėjų komanda nuolat atnaujina programinę aparatinę įrangą ir programėlę **OTA (belaidžiu)** būdu. Sekite pranešimus apie atnaujinimus arba įjunkite funkciją **„Automatinis atnaujinimas“**, kad programinė aparatinė įranga ir programėlė visada būtų naujausios ir galėtumėte naudotis daugiau funkcijų.

8 Techninė priežiūra

Kad robotas veiktų geriau ir ilgiau, reguliariai jį valykite, o susidėvėjusias dalis keiskite toliau nurodytu dažnumu:

Dalis	Keitimo dažnumas
Peiliai	Kas 6–8 savaites arba dažniau

Pastaba. Likusį peilių naudojimo laiką galite patikrinti programėlės skiltyje **„Nustatymai“ > „Eksploataciniai reikmenys ir priežiūra“**. Pakeitę eksploatacinę dalį pagal priminimą, atverkite jos informacijos puslapį ir bakstelėkite **„Pakeičiau“**, kad laikmatis būtų nustatytas iš naujo.
Pastaba. Jei sode turite vietą, kurioje paprastai valote ir prižiūrite robotą, žemėlapyje galite nustatyti techninės priežiūros punktus skiltyje **„Nustatymai“ > „Vykti į techninės priežiūros punktą“ > „Redaguoti punktą“**. Nustatę punktus, tiesiog bakstelėkite „Vykti“ ir robotas nuvažiuos į nurodytą vietą.

8.1 Valymas

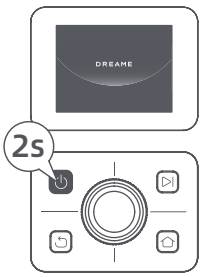
Reguliariai valykite robotą, kad nesikauptų žolės nuopjovos ir purvas, galintys užkimšti pjovimo diską ir varomuosius ratus – tai gali pabloginti pjovimą, prisijungimą prie stotelės ir judėjimą. Rekomenduojame naudoti valymo rinkinį, kurį galima įsigyti parduotuvėse arba internetu.

⚠ **Įspėjimas.** Prieš valydami išjunkite robotą ir atjunkite įkrovimo stotelę nuo elektros tinklo.

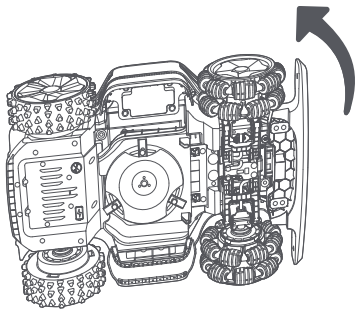
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

- **Korpusas, važiuoklė ir pjovimo diskas:**

1. Išjunkite robotą.

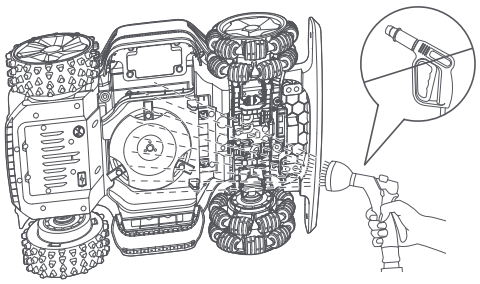


2. Paguldykite robotą ant šono.



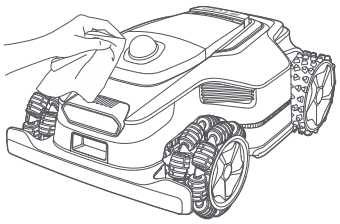
3. Korpusą, pjovimo diską ir važiuoklę nuplaukite vandeniu iš žarnos.

⚠ **Įspėjimas.** Valydami važiuoklę nelieskite peilių. Valydami mūvėkite pirštines.
Atsargiai. Valymui nenaudokite aukšto slėgio plovimo įrenginio ir ploviklių.



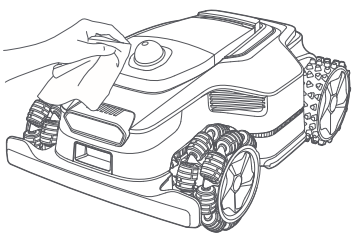
Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

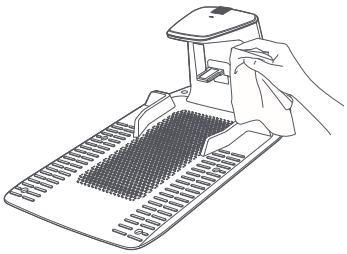
4. LiDAR jutiklį atsargiai nuvalykite nesipūkuojančia šluoste.



- **Įkrovimo kontaktai ir priekinė kamera:**

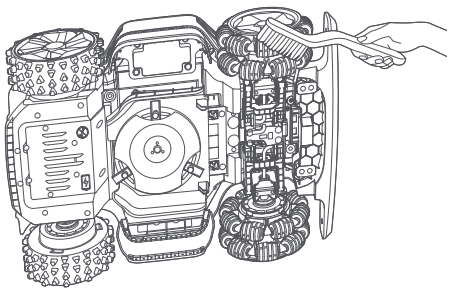
Švaria šluoste nuvalykite roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktus, taip pat priekinę kamerą. Nuvalytus įkrovimo kontaktus ir priekinę kamerą palikite sausus.





- **Varomieji ratai:**

Šepečiu nuvalykite purvą nuo ratų, kad jie gerai sukibtų su paviršiumi.



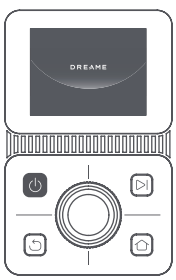
8.2 Dalių keitimas

- **Peilių keitimas**

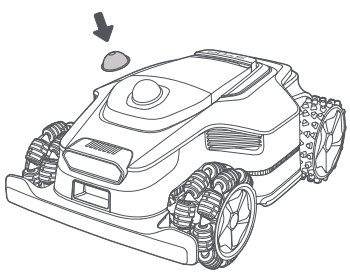
Kad peiliai išliktų aštrūs, reguliariai juos keiskite. Rekomenduojama peilius keisti kas **6–8 savaites** arba dažniau. Naudokite tik originalius „Dreame“ peilius (MBKA10/MQBA10).

⚠ **Įspėjimas.** Išjunkite robotą. Prieš keisdami peilius, užsimaukite apsaugines pirštines.
Pastaba. Keiskite visus tris peilius vienu metu, kad pjovimo sistema išliktų subalansuota.

1. Išjunkite robotą.

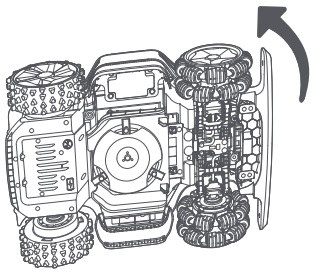


2. Uždenkite LiDAR apsauginiu dangčiu.

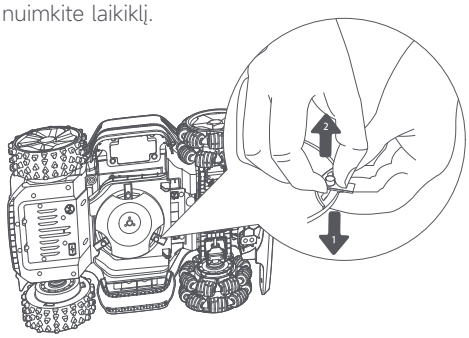


Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

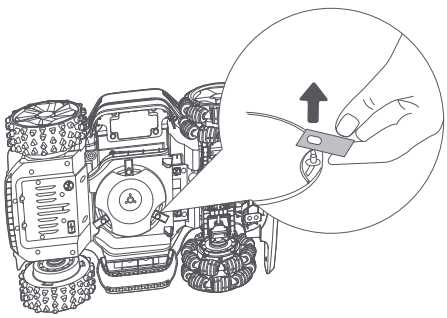
3. Paguldykite robotą ant šono.



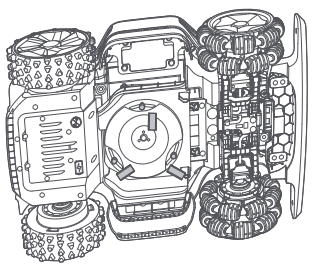
4. Paspauskite mygtuką po pjovimo disku ir nuimkite laikiklį.



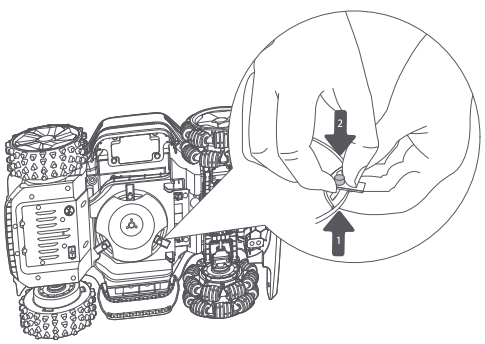
5. Sulygiuokite peilio angą su velenu ir nuimkite peilį.



6. Nuimkite 3 peilius ir laikiklius.



7. Paspauskite mygtuką po pjovimo disku, sulygiuokite laikiklio angą su velenu ir pritvirtinkite laikiklius bei peilius.



8. Įsitikinkite, kad peiliai gali laisvai suktis.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

9 Akumuliatorius

Ilgai laikydami robotą, įkraukite jį kas **6 mėnesius**, kad apsaugotumėte akumuliatorių. Ribota garantija netaikoma akumuliatoriaus gedimams, atsiradusiems dėl per didelio išsikrovimo. Nekraukite akumuliatoriaus, kai aplinkos temperatūra **aukštesnė nei 45 °C** arba **žemesnė nei 6 °C**. Ilgalaikio akumuliatoriaus laikymo temperatūra turi būti **nuo -10 iki 35 °C**. Kad akumuliatorius kuo mažiau nukentėtų, rekomenduojama jį laikyti **nuo 0 iki 25 °C** temperatūroje.
Pastaba. Roboto akumuliatoriaus tarnavimo laikas priklauso nuo naudojimo dažnumo ir darbo valandų. Jei akumuliatorius pažeistas arba nesikrauna, neišmeskite seno ar sugedusio akumuliatoriaus bet kur. Laikykitės vietos atliekų perdirbimo taisyklių.

Mažos galios įkrovimo režimas:
Įjungus mažos galios įkrovimo režimą, su įkrovimu nesusijusios funkcijos išjungiamos (išjungiamas ekranas ir tinklo ryšys).

- Norėdami įjungti mažos galios įkrovimo režimą, vienu metu paspauskite ir laikykite mygtukus ⏯ ir ⌂ ir tuo pat metu 5 kartus greitai paspauskite mygtuką ↩. Išgirsite balso pranešimą: „Mažos galios įkrovimo režimas įjungtas“.
- Norėdami išjungti mažos galios įkrovimo režimą, iš naujo paleiskite robotą arba 5 kartus greitai paspauskite mygtuką ⏻.

10 Laikymas žiemą

- **Robotas**

1. Prieš išjungdami robotą, visiškai įkraukite akumuliatorių.
2. Prieš padėdami robotą laikyti žiemai, kruopščiai jį išvalykite.
3. Uždėkite LiDAR apsauginį dangtį.
4. Laikykite robotą patalpoje, sausoje vietoje, **aukštesnėje nei 0 °C** temperatūroje.

- **Įkrovimo stotelė**

Atjunkite įkrovimo stotelę nuo elektros tinklo ir laikykite ją sausoje, vėsioje vietoje, apsaugotoje nuo tiesioginių saulės spindulių.
Pastaba. Po žiemos vėl įrenkite įkrovimo stotelę ir įstatykite į ją robotą įsikrauti. Jei įkrovimo stotelę įrengsite kitoje vietoje, robotas automatiškai atnaujins stotelės vietą, kai tik įsikraus ir išvažiuos iš jos. Jei dėl didelių pokyčių sode atsiranda padėties nustatymo klaidų, rekomenduojama iš naujo sudaryti žemėlapį.

11 Transportavimas

Gabendami robotą dideliu atstumu, įsitikinkite, kad jis išjungtas. Rekomenduojama naudoti originalią pakuotę. Uždėkite LiDAR apsauginį dangtį.
⚠⚠ **Įspėjimas.** Prieš gabendami robotą, jį išjunkite.
Įspėjimas. Kelkite robotą už galinės rankenos, laikydami pjovimo diską atokiau nuo savo kūno.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

12 Trikčių šalinimas

Problema	Priežastis	Sprendimas
Robotas neprijungtas prie programėlės.	1. Robotas yra už „Wi-Fi“ arba „Bluetooth“ ryšio veikimo zonos ribų. 2. Robotas išjungtas arba paleidžiamas iš naujo.	1. Patikrinkite, ar robotas visiškai įsijungė. 2. Patikrinkite, ar tinkamai veikia maršrutizatorius. 3. Prieikite arčiau roboto, kad užmegztumėte „Bluetooth“ ryšį.
Robotas pakeltas.	Ratas nesiekia žemės.	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali pervažiuoti aukštesnių nei 5,5 cm objektų. Darbo zonoje paviršius turi būti lygus.
Robotas pasviręs.	Robotas pasviręs daugiau nei 39°.	1. Padėkite robotą atgal ant lygaus paviršiaus. 2. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 3. Robotas negali įveikti statesnių nei 80 % (39°) šlaitų.
Robotas įstrigo.	Robotas įstrigo ir negali išvažiuoti.	1. Pašalinkite aplinkines kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Rankiniu būdu perkelkite robotą į lygią, atvirą vietą žemėlapio ribose ir vėl bandykite paleisti užduotį. Jei problema kartojasi, bandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje. 3. Patikrinkite, ar žemėje nėra duobių. Prieš pjaudami užlyginkite duobes, kad robotas neįstrigtų. 4. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė nėra aukštesnė nei 10 cm. Galite pakeisti kliūčių vengimo aukštį arba iš anksto nupjauti veją stumiamąja vejapjove, kad robotas neįstrigtų. 5. Jei robotas šioje vietoje įstringa dažnai, nustatykite ją kaip draudžiamąją zoną.
Kairiojo ir dešiniojo priekinių, kairiojo ir dešiniojo galinių ratų triktis.	Ratas nesisuka arba sutriko rato variklis.	1. Nuvalykite galinius ratus ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Pjovimo diskas nesisuka.	Pjovimo diskas negali normaliai suktis arba sutriko pjovimo variklis.	1. Nuvalykite pjovimo diską ir bandykite dar kartą. 2. Patikrinkite, ar aplinkinė žolė nėra aukštesnė nei 10 cm. Galite iš anksto nupjauti veją stumiamąja vejapjove, kad aukšta žolė neblokuotų pjovimo disko. 3. Patikrinkite, ar po pjovimo disku nėra vandens. Jei yra, perkelkite robotą į sausą vietą ir bandykite dar kartą. 4. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 5. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Pjovimo diskas nepakyla ir nenusileidžia.	Pjovimo diskas nepakyla ir nenusileidžia.	1. Nuvalykite pjovimo diską ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Pjovimo diskas nepasislenka į šoną.	Pjovimo diskas nepasislenka į šoną.	1. Išvalykite pjovimo sistemą ir pašalinkite šiukšles ar pašalinius daiktus. 2. Jei klaida kartojasi, pirmiausia galite išjungti funkciją „EdgeMaster™“. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Buferio klaida.	Priekinio buferio jutiklis nuolat suveikia.	1. Patikrinkite, ar robotas kur nors neįstrigo. 2. Švelniai stuktelėkite buferį ir įsitikinkite, kad jis grįžta į vietą. 3. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Įkrovimo klaida.	Robotas įvažiavo į įkrovimo stotelę, tačiau įkrovimo srovė arba įtampa netinkama.	1. Patikrinkite, ar įkrovimo stotelė tinkamai prijungta prie elektros tinklo. 2. Patikrinkite, ar roboto ir įkrovimo stotelės įkrovimo kontaktai švarūs. 3. Baigę patikrą, vėl bandykite įvairuoti robotą į įkrovimo stotelę. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Per aukšta akumuliatoriaus temperatūra.	Akumuliatoriaus temperatūra ⩾ 60 °C.	1. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra žemesnė nei 40 °C. Galite palaukti, kol akumuliatoriaus temperatūra sumažės savaime. 2. Galite išjungti robotą ir po kurio laiko vėl jį įjungti. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Aukšta akumuliatoriaus temperatūra.	Akumuliatoriaus temperatūra ⩾ 45 °C.	1. Kai akumuliatoriaus temperatūra aukštesnė nei 45 °C, įkrovimas gali nepavykti. 2. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra žemesnė nei 40 °C.
Žema akumuliatoriaus temperatūra.	Akumuliatoriaus temperatūra ⩽ 6 °C.	1. Kai akumuliatoriaus temperatūra žemesnė nei 6 °C, įkrovimas gali nepavykti. 2. Naudokite robotą, kai aplinkos temperatūra aukštesnė nei 6 °C.
LiDAR užstotas.	LiDAR užstotas (pvz., nenuimtas LiDAR apsauginis dangtis).	1. Nuimkite LiDAR apsauginį dangtį ir bandykite dar kartą. 2. Jei LiDAR roboto viršuje labai nešvarus, nuvalykite jį nesipūkuojančia šluoste ir bandykite dar kartą.
LiDAR triktis.	LiDAR labai nešvarus arba įvyko jutiklio klaida.	1. Patikrinkite, ar LiDAR nešvarus. Jei reikia, nuvalykite ir bandykite dar kartą. 2. Jei klaida kartojasi, paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
LiDAR nešvarus	LiDAR nešvarus.	Švaria šluoste nuvalykite LiDAR jutiklį roboto viršuje. Nuvalytą LiDAR palikite sausą.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Aukšta LiDAR temperatūra.	LiDAR temperatūra ⩾ 80 °C.	1. Robotas automatiškai bandys grįžti į įkrovimo stotelę atvėsti. 2. Įsitikinkite, kad robotas veikia žemesnėje nei 40 °C aplinkos temperatūroje. 3. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Signalas išsijungs, kai temperatūra nukris iki normalios. 4. Signalui išsijungus, robotas automatiškai tęs darbą. 5. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Per aukšta LiDAR temperatūra.	LiDAR temperatūra ⩾ 90 °C.	1. LiDAR išjungtas dėl aukštos temperatūros. 2. Įsitikinkite, kad robotas veikia žemesnėje nei 40 °C aplinkos temperatūroje. 3. Padėkite robotą pavėsyje, vėsioje ir gerai vėdinamoje vietoje. Signalas išsijungs, kai temperatūra nukris iki normalios. 4. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Robotas paklydo.	Prarasta padėtis.	1. Patikrinkite, ar LiDAR roboto viršuje nešvarus. Nešvarumai trikdo padėties nustatymą. 2. Rankiniu būdu perkelkite robotą į atvirą vietą žemėlapio ribose ir vėl bandykite paleisti užduotį. 3. Jei padėtis neatkuriama, programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į įkrovimo stotelę, tada paleiskite pjovimo užduotį.
Jutiklio klaida.	Jutiklio klaida.	1. Paleiskite robotą iš naujo ir bandykite dar kartą. 2. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Robotas yra draudžiamojoje zonoje.	Robotas yra draudžiamojoje zonoje.	1. Rankiniu būdu išneškite robotą iš draudžiamosios zonos ir bandykite dar kartą. 2. Programėle nuotoliniu būdu išvairuokite robotą iš draudžiamosios zonos ir bandykite dar kartą.
Robotas yra už žemėlapio ribų.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Rankiniu būdu perkelkite robotą į žemėlapio ribas ir bandykite dar kartą. 2. Programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į žemėlapio ribas ir bandykite dar kartą.
Įjungtas avarinis stabdymas.	Paspaustas roboto mygtukas „Stop“.	Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite.
Senka akumuliatorius. Robotas netrukus išsijungs.	Akumuliatoriaus įkrova ⩽ 10 %.	Įvairuokite robotą į įkrovimo stotelę, kad jis įsikrautų.
Robotas išvežtas už žemėlapio ribų. Vagystės pavojus.	Robotas yra už žemėlapio ribų.	1. Įveskite PIN kodą robote ir patvirtinkite. 2. Signalą palikus žemėlapį galite išjungti programėlės nustatymuose.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Problema	Priežastis	Sprendimas
Nepavyko grįžti į įkrovimo stotelę.	Grįždamas robotas neranda įkrovimo stotelės.	1. Patikrinkite, ar robotui kelio neužstoja kliūtys. Pašalinkite kliūtis ir bandykite dar kartą. 2. Programėle nuotoliniu būdu nuvairuokite robotą į įkrovimo stotelę.
Nepavyko įvažiuoti į įkrovimo stotelę.	Robotas randa įkrovimo stotelę, bet nepavyksta į ją įvažiuoti.	1. Patikrinkite, ar stotelės atšvaitinės plėvelės nėra nešvarios ar uždengtos. 2. Patikrinkite, ar priešais stotelę nėra kliūčių. 3. Patikrinkite, ar stotelė nebuvo perkelta. 4. Patikrinkite, ar pagrindo plokštė neapaugusi storu purvo sluoksniu. 5. Patikrinkite, ar stotelė nėra ant šlaito. 6. Patikrinkite, ar stotelei tiekiama elektra. 7. Padėkite robotui įvažiuoti į įkrovimo stotelę nuotoliniu valdymu arba rankiniu būdu.
Nepavyko nustatyti padėties.	Robotui bandant pradėti pjovimo užduotį, nepavyksta nustatyti padėties.	1. LiDAR gali būti užstotas. Rankiniu būdu perkelkite robotą į lygią, atvirą vietą žemėlapio ribose ir vėl bandykite paleisti užduotį. 2. Jei klaida kartojasi, bandykite dar kartą, kai robotas bus įkrovimo stotelėje.
Priešais stotelę nepakanka vietos apsisukti.	Priešais stotelę nepakanka vietos apsisukti.	1. Jei stotelė pastatyta žemėlapio krašte arba jo viduje, įsitikinkite, kad tarp stotelės pagrindo plokštės priekio ir žemėlapio ribos yra bent 1 m laisvos vietos, kitaip robotas gali negalėti apsisukti. 2. Perkelkite stotelę arba pakeiskite žemėlapį skiltyje „Žemėlapio redagavimas“.
Takas užstotas.	Takas užstotas.	1. Patikrinkite, ar take nenustatyta draudžiamoji zona. 2. Patikrinkite, ar robotui kelio neužstoja kliūtys. 3. Jei robotas vis tiek negali pravažiuoti, skiltyje „Žemėlapio redagavimas“ ištrinkite taką ir nustatykite naują.
Priekinė kamera nešvari.	Priekinė kamera nešvari.	Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą.
Priekinės kameros triktis.	Priekinės kameros triktis.	1. Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą. 2. Paleiskite robotą iš naujo. 3. Jei problema išlieka, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.
Priekinė kamera uždengta.	Priekinė kamera uždengta.	Švaria šluoste nuvalykite priekinę kamerą.
Automatiškai sudarant žemėlapį, įvyko ribų aptikimo klaida.	Automatiškai sudarant žemėlapį, įvyko ribų aptikimo klaida.	1. Įsitikinkite, kad apšvietimas tinkamas – ne per ryškus ir ne per silpnas. 2. Įsitikinkite, kad oras giedras, nėra rūko ar lietaus. 3. Įsitikinkite, kad priekinė kamera švari ir niekas jos neužstoja. 4. Įsitikinkite, kad paviršius lygus, nes nelygumai gali trikdyti aptikimą. 5. Jei ribų aptikti vis tiek nepavyksta, žemėlapiui sudaryti naudokite nuotolinį valdymą.
Neįprasta vibracija.	Neįprasta vibracija.	1. Patikrinkite, ar pjovimo diskas nepažeistas. Radę pažeidimų, diską pakeiskite. 2. Jei diskas nepažeistas, kreipkitės į klientų aptarnavimo tarnybą.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

13 Specifikacijos

Pagrindinė informacija	Gaminio pavadinimas	Dreame Roboticmower A3 AWD		
	Prekės ženklas	Dreame		
	Modelis	MXXA7300	MXXA7301	MXXA7302
	Matmenys	635*434*295 mm		
	Svoris (su akumuliatoriumi)	16,1 kg		
Pjovimas	Rekomenduojamas darbo plotas	1000 m^2	1600 m^2	2000 m^2
	Pjovimo efektyvumas (EGMF standartas)	Standartinis: 1000 m^2/24 val. Našus: 2000 m^2/24 val. Skubus: 2200 m^2/24 val.	Standartinis: 1200 m^2/24 val. Našus: 2200 m^2/24 val. Skubus: 2400 m^2/24 val.	
	Pjovimo aukštis	3–10 cm (5 mm žingsniu)		
	Pjovimo plotis	20 cm		
	Įkrovimo laikas [2]	65 min	54 min	54 min
Triukšmo emisija	Garso galios lygis LWA	70,8 dB		
	Garso galios paklaida KWA	3 dB		
	Garso slėgio lygis LpA	62,8 dB		
	Garso slėgio paklaida KpA	3 dB		
Darbo sąlygos	Darbinė temperatūra	0–50 °C Rekomenduojama: 10–35 °C		
	Ilgalaikio laikymo temperatūra	-10–35 °C Rekomenduojama: 0–25 °C		
	IP klasė	Robotas: IPX6 Įkrovimo stotelė: IPX4 Maitinimo šaltinis: IP67		
	Didžiausias pjovimo zonos nuolydis	80%		
Ryšys	„Bluetooth“ dažnių diapazonas	2,4–2,4835 GHz		
	Didžiausia RD galia	802.11b: 16±2 dBm (@11 Mbps) 802.11g: 14±2 dBm (@54 Mbps) 802.11n: 13±2 dBm (@HT20, HT40) „Bluetooth“: 7,49 dBm		
	„Wi-Fi“	„Wi-Fi“ 2,4 GHz (2400–2483,5 MHz)		
	„Link“ paslauga [3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Pavaros variklis	Važiavimo greitis valdant nuotoliniu būdu	0,45–0,8 m/s 0,45 m/s (sudarant žemėlapį) / 0,8 m/s (tik nuotolinis valdymas, nesudarant žemėlapio)		
	Važiavimo greitis pjaunant	Standartinis: 0,35 m/s Našus: 0,6 m/s Skubus: 0,8 m/s		
	Variklio tipas	Ratų stebulės variklis		
Pjovimo variklis	Sūkių dažnis	2800/min		
Akumuliatorius (robotas)	Modelis	MBPA14		
	Tipas	Ličio akumuliatorius		
	Vardinė talpa	5 Ah		
	Vardinė įtampa	18V		
Maitinimo šaltinis	Įkroviklio modelis	MPAA10/MPAA20	MPAA10/ MPAA20/ MPAA40	MPAA10/ MPAA20/ MPAA40
	Įėjimo įtampa	100 V-240 VAC/50-60 HZ		
	Išėjimo įtampa	20 V		
	Išėjimo srovė	3A	5A	5A
Įkrovimo stotelė	Įkrovimo stotelės modelis	MCA30		
	Įėjimo įtampa	20 V		
	Išėjimo įtampa	20 V		
	Įėjimo srovė	3A	5A	5A
	Išėjimo srovė	3A	5A	5A

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt

Standartas	Juosta	Siuntimas (MHz)	Priėmimas (MHz)	Maks. RD galia	GNSS	Dažnių juosta
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	3	1710 – 1785	1805 – 1880	23 ± 2		
	7	2500 – 2570	2620 – 2690	23 ± 2		
	8	880 – 915	925 – 960	23 ± 2		
	20	832 – 862	791 – 821	23 ± 2		
	28	703 – 748	758 – 803	23 ± 2		
	38	2570 – 2620	2570 – 2620	23 ± 2		
	40	2300 – 2400	2300 – 2400	23 ± 2		
	41	2496 – 2690	2496 – 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 – 1980	2110 – 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Įkrovimo laikas nurodytas, kai robotas dėl mažos įkrovos automatiškai grįžta į įkrovimo stotelę.
[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. Nuolat tobuliname savo gaminius, todėl specifikacijos gali keistis. Naujausios informacijos rasite mūsų svetainėje https://global.dreametech.com.

Paruošta ir išversta iš anglų kalbos TECHZONA.lt