



**DREAME**

**Dreame Roboticmower A2  
User Manual**

## Originální uživatelská příručka

### Obsah

1 Bezpečnostní pokyny .....	P279
2 Představení produktu .....	P283
3 Instalace .....	P286
4 Příprava k prvnímu použití .....	P288
5 Mapování zahrady .....	P294
6 Obsluha .....	P299
7 Aplikace Dreamehome .....	P302
8 Údržba .....	P305
9 Akumulátor .....	P309
10 Zazimování .....	P309
11 Doprava .....	P309
12 Odstraňování poruch .....	P310
13 Technické údaje .....	P314

# 1 Bezpečnostní pokyny

## 1.1 Obecné bezpečnostní pokyny

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

## 1.2 Bezpečnostní pokyny pro instalaci

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

## 1.3 Bezpečnostní pokyny pro provoz

- Udržujte ruce a nohy mimo dosah rotujících nožů. Nepokládejte ruce nebo nohy do blízkosti výrobku nebo pod něj, když je zapnutý.

- Výrobek po zapnutí nezvedejte ani s ním nepohybujte.

- Pokud se v pracovní ploše nacházejí lidé, zejména děti nebo zvířata, použijte parkovací režim nebo výrobek

### **VYPNĚTE.**

- Ujistěte se, že na trávníku nejsou žádné předměty, jako jsou kameny, větve, nástroje nebo hračky. V opačném případě mohou být nože při kontaktu s takovým předmětem poškozeny.

- Nepokládejte předměty na horní část výrobku nebo nabíjecí stanice.

- Výrobek nepoužívejte, pokud není funkční tlačítko STOP.

- Zabraňte kolizím mezi výrobkem a lidmi nebo zvířaty. Pokud se do cesty výrobku dostane osoba nebo zvíře, okamžitě výrobek zastavte.

- Pokud výrobek není v provozu, vždy jej **VYPNĚTE**.

- Nepoužívejte výrobek současně s výsuvným postřikovačem. Využijte funkci Plán, abyste zajistili, že výrobek a výsuvný postřikovač nebudou pracovat současně.

- Vyhněte se umístění připojovacího kanálu tam, kde jsou nainstalovány výsuvné postřikovače.

- Neprovozujte výrobek v přítomnosti stojící vody v pracovní ploše, například při silném dešti nebo vytváření kaluží vody.

## 1.4 Bezpečnostní pokyny pro údržbu

- Při provádění údržby výrobek **VYPNĚTE**.

- Po umytí se ujistěte, že je výrobek umístěn na zemi s normální orientací, nikoliv obráceně.

- Neobracejte výrobek, abyste vyčistili podvozek. Pokud jej pro účely čištění vrátíte zpět, ujistěte se, že jej poté vrátíte do správné orientace. Toto opatření je nezbytné, aby se zabránilo proniknutí vody do motoru a potenciálnímu ovlivnění normálního provozu.

- Před čištěním nebo údržbou nabíjecí stanice odpojte zástrčku od nabíjecí stanice nebo spusťte vypínací zařízení.

- K čištění výrobku nepoužívejte vysokotlaký čistič ani rozpouštědla.

## 1.5 Bezpečnost akumulátoru

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

1. Používejte pouze nabíječku akumulátorů a napájecí zdroj dodané výrobcem. Použití nevhodné nabíječky a napájecího zdroje může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.







2. AKUMULÁTORY NEOPRAVUJTE ANI NEUPRAVUJTE! Pokusy o opravu mohou způsobit těžké zranění osob v důsledku výbuchu nebo úrazu elektrickým proudem. Pokud dojde k úniku, uvolněné elektrolyty jsou žíravé a toxické.




3. Tento spotřebič obsahuje akumulátory, které mohou vyměňovat pouze kvalifikované osoby.

## 1.6 Zbytková rizika

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

## 1.7 Symboly a štítky

	<p><b>VÝSTRAHA -</b> Před uvedením stroje do provozu si přečtěte pokyny k jeho obsluze.</p>
	<p><b>VÝSTRAHA -</b> Za provozu udržujte bezpečnou vzdálenost od stroje.</p>
	<p><b>VÝSTRAHA -</b> Před prací na stroji nebo jeho zvedáním je vypněte.</p>
	<p><b>VÝSTRAHA -</b> Nejezděte na stroji.</p>
	<p><b>VÝSTRAHA -</b> Není povoleno likvidovat tento výrobek jako běžný komunální odpad. Ujistěte se, že je výrobek recyklován v souladu s místními právními požadavky.</p>
	<p>Tento výrobek je v souladu s platnými směrnici ES.</p>
	<p>Třída III</p>

	<b>Před nabíjením si přečtete pokyny.</b>
	<b>Stejnoseměrný proud</b>
	<b>Třída II</b>

## ZAMÝŠLENÉ POUŽITÍ

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



Tímto společnost TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. prohlašuje, že rádiové zařízení model Dreame MXXA8203/MXXA8202 je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplné znění prohlášení o shodě EU je k dispozici na následující internetové adrese: <https://global.dreame.tech.com/pages/declaration-of-conformity>.

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

Podrobnou elektronickou uživatelskou příručku naleznete na adrese <https://global.dreame.tech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

## Oznámení o zabezpečení sítě

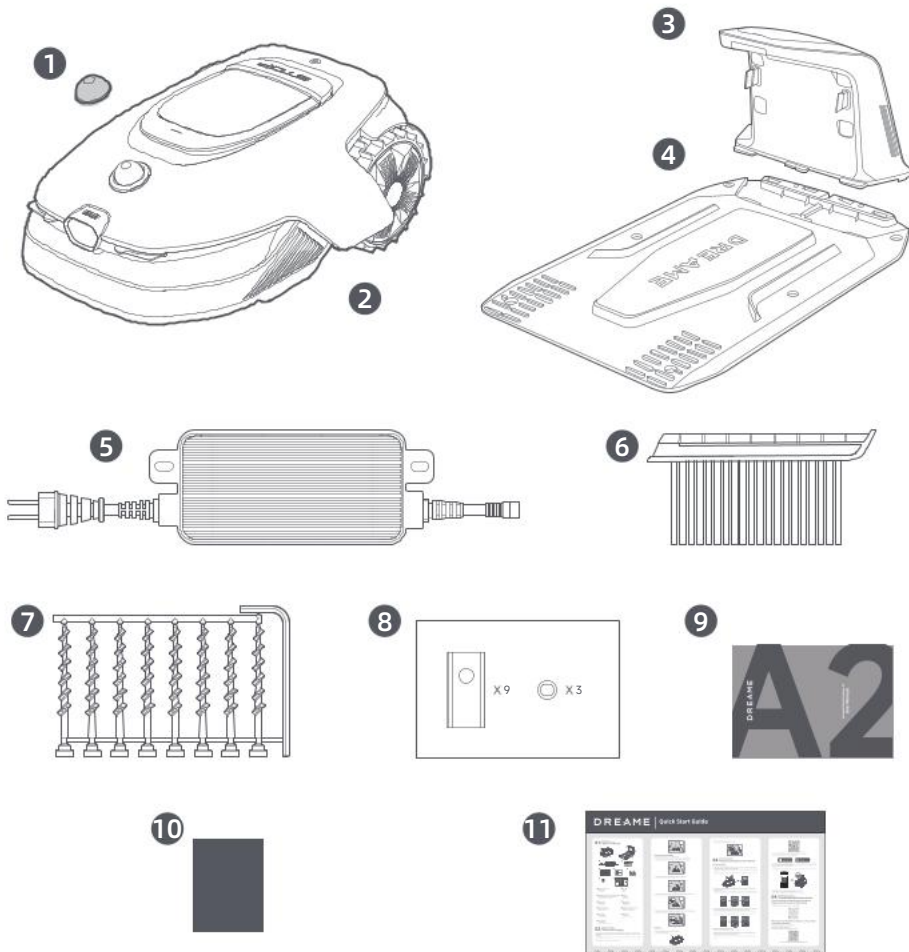
Pro zajištění bezpečného provozu tohoto zařízení v síťovém prostředí jsou k dispozici následující informace: Toto zařízení je vybaveno několika možnostmi síťové komunikace, včetně ethernetového portu (RJ-45), bezdrátového komunikačního modulu sítě Wi-Fi a ladicího rozhraní USB. Při spuštění jsou ve výchozím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

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

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

## 2 Představení produktu

### 2.1 Co je součástí balení



1 Ochranný kryt radaru LiDAR

2 Robot

3 Nabíjecí stanice  
(s prodlužovacím kabelem 10 m)

4 Základní deska

5 Napájecí zdroj

6 Čisticí kartáč

7 Šrouby × 8, šestihranný klíč

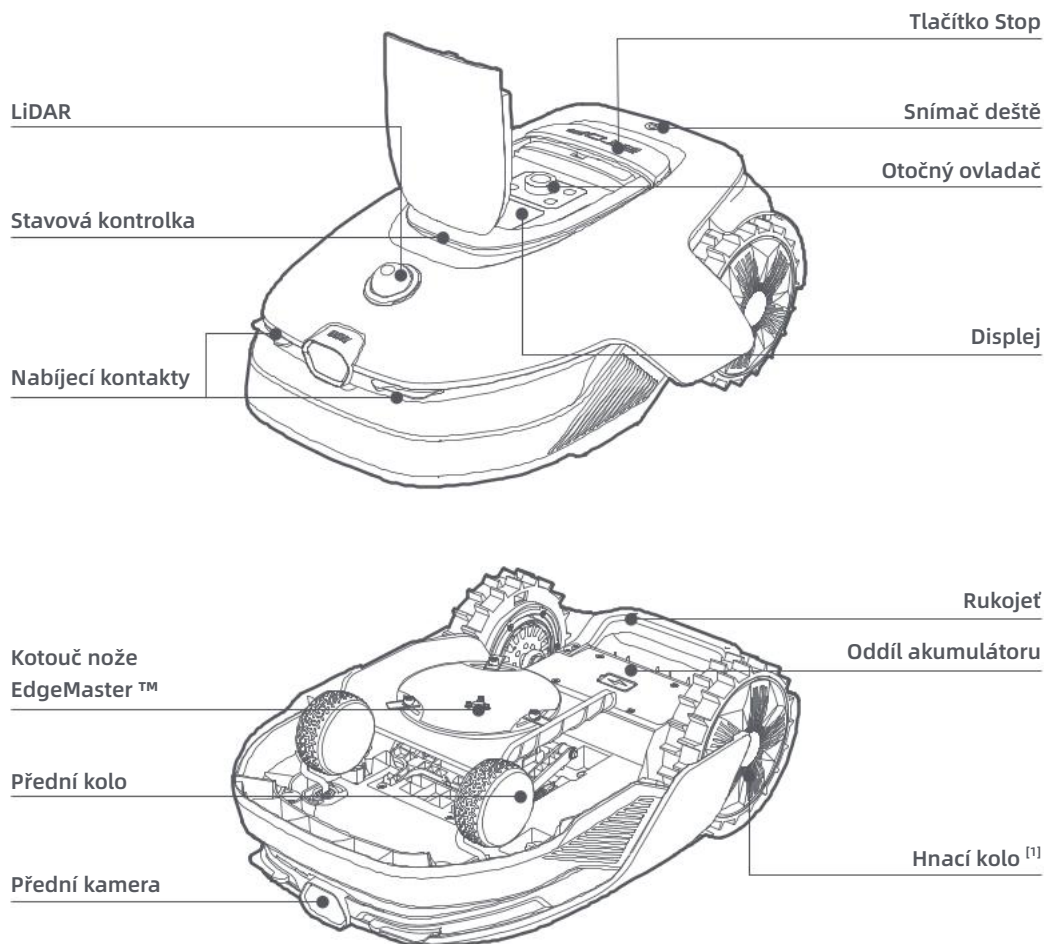
8 Náhradní nože × 9 a držáky × 3

9 Uživatelská příručka

10 Tkanina nepouštějící vlákna

11 Stručná referenční příručka

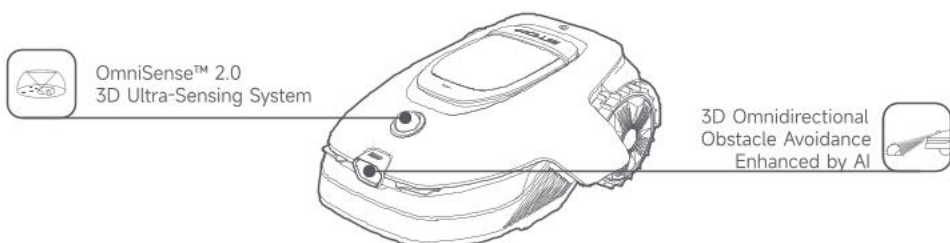
## 2.2 Přehled výrobku



[1] Je vybaven motory nábojů.

## 2.3 OmniSense™ 2.0: 3D ultradetekční systém s kamerou AI


Posuňte péči o trávník na vyšší úroveň s OmniSense™ 2.0, průkopnickým 3D ultradetekčním systémem vybaveným HDR kamerou s podporou algoritmů, který poskytuje komplexnější a podrobnější vnímání 3D prostředí zahrady.



## 2.4 Služba Link Service s GPS a připojení 4G

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

### Aktivujte službu Link Service

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

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

Služba Link Service je nabízena zdarma po dobu jednoho roku od okamžiku aktivace. Chcete-li službu prodloužit po uplynutí platnosti, kontaktujte tým poprodejněho servisu společnosti Dreame na adrese **[dream-support@dreame.tech](mailto:dream-support@dreame.tech)**.

## 2.5 Snímače

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

## 3 Instalace

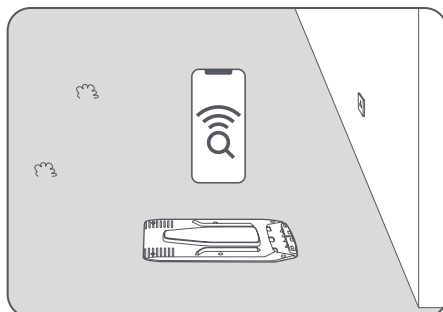
### 3.1 Vyberte vhodné umístění

- Umístěte nabíjecí stanici na rovný povrch v blízkosti okraje trávníku a elektrické zásuvky. Umístěte je do prostoru se silným signálem sítě Wi-Fi.

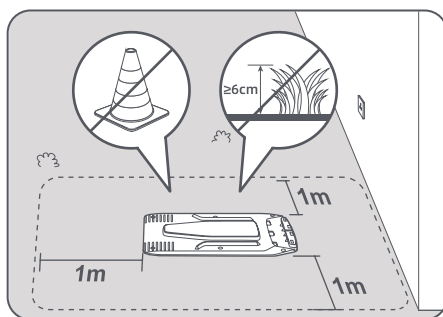
**Poznámka:** Pomocí mobilního zařízení můžete zkontrolovat intenzitu signálu Wi-Fi v dané lokalitě. Vysoká intenzita signálu Wi-Fi zajišťuje stabilní spojení mezi robotem a aplikací.

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

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

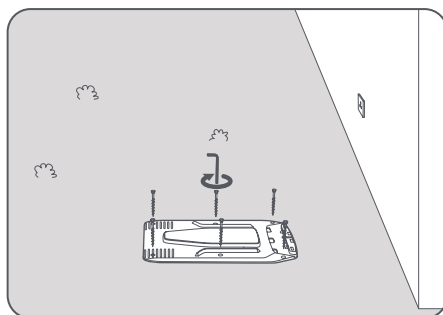


- Udržujte alespoň **1 m** volného prostoru bez překážek před nabíjecí stanicí a vlevo a vpravo od ní. Ujistěte se, že tráva v okolí je nižší než **6 cm**. Pokud je tráva vyšší, nejprve ji posekejte tlačnou sekačkou. Vysoká tráva může robotovi ztížit návrat do nabíjecí stanice.

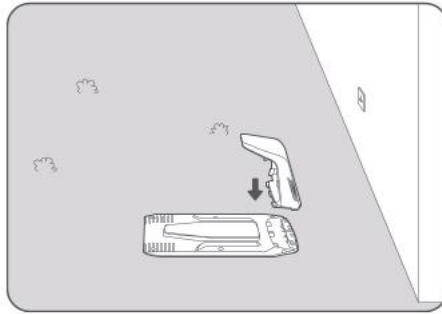


### 3.2 Nainstalujte nabíjecí stanici

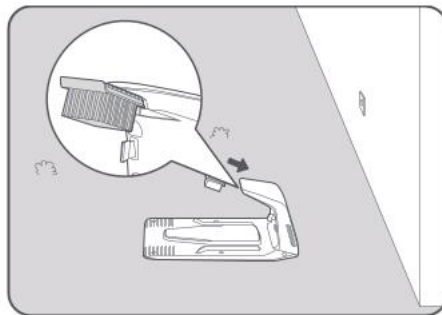
- 1 Pripevněte základní desku k uzemnění pomocí dodaných šroubů a šestihranného klíče.



- 2 Vložte nabíjecí stanici do základové desky, dokud neuslyšíte cvaknutí.

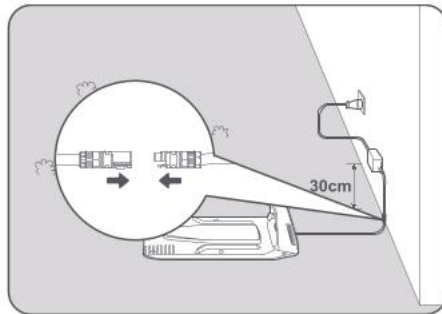


- 3 Vložte čisticí kartáč do nabíjecí stanice a vyrovnejte přitom pero s drážkou.

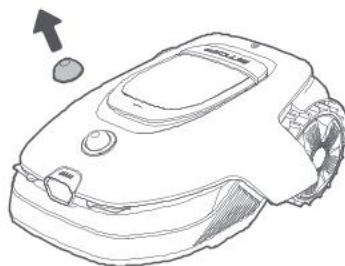


- 4 Připojte napájecí zdroj k prodlužovacímu kabelu a poté k elektrické zásuvce. Udržujte napájecí zdroj alespoň 30 cm nad zemí.

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



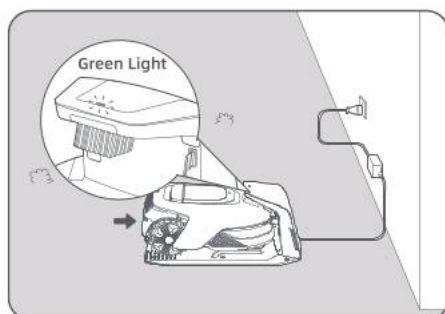
- 5 Demontujte ochranný kryt radaru LIDAR.



6 Umístěte robota do nabíjecí stanice, aby se mohl nabíjet. Ujistěte se, že jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici správně připojeny.

**Poznámka:** Když se robot úspěšně nabíjí v nabíjecí stanici, kontrolka bude **blikat zeleně**.

**Poznámka:** Pokud chcete pro větší ochranu přidat garáž, použijte odpovídající garáž od společnosti Dreame, která je k dispozici v místních obchodech nebo online. Použití garáže jiné než od společnosti Dreame může způsobit problémy při dobíjení.

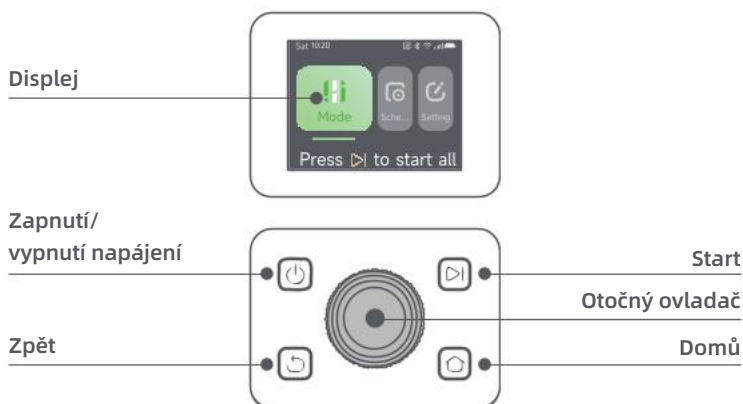


## Kontrolka LED na nabíjecí stanici







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

## 4 Příprava k prvnímu použití



### 4.1 Seznamte se s ovládacím panelem



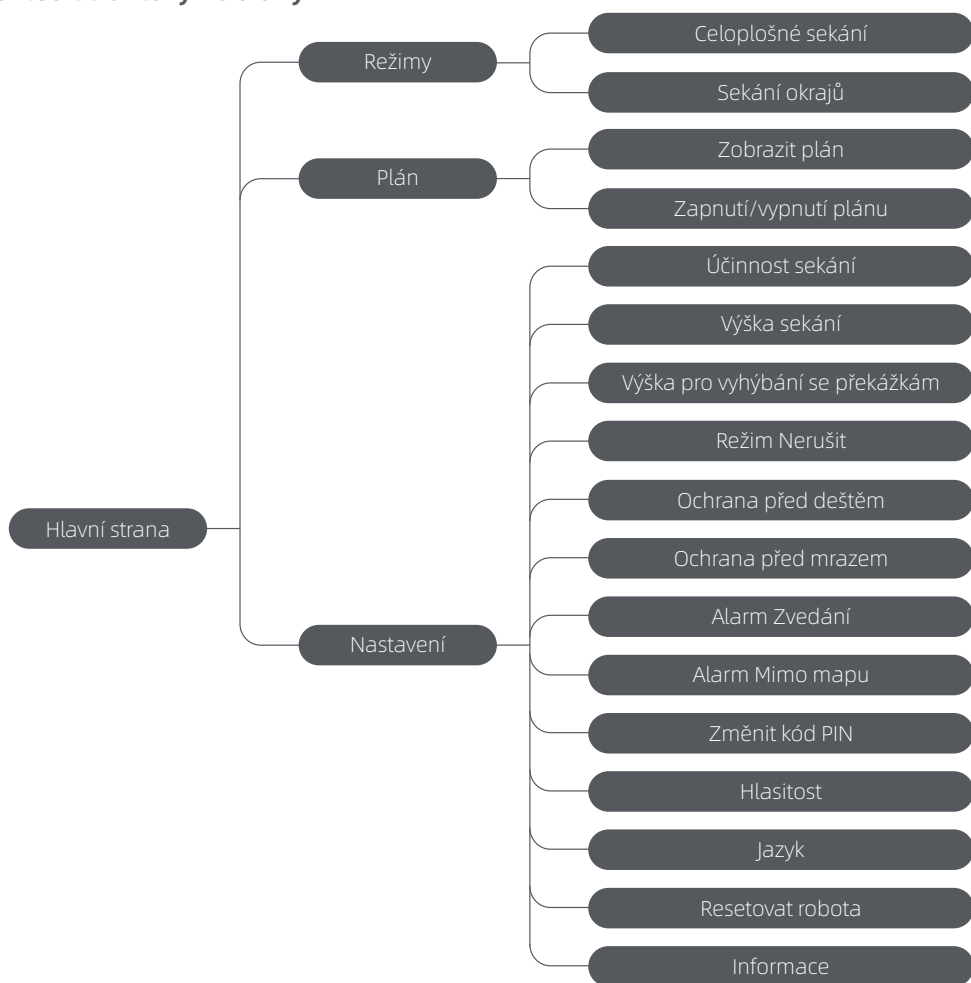
## Displej

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

## Ovládací prvky

Tlačítko	Funkce
<b>Napájení</b> 	Chcete-li robota zapnout/vypnout, stiskněte a podržte tlačítko  po dobu 2 sekund. Ujistěte se, že se nachází mimo nabíjecí stanici.
<b>Start</b> 	Chcete-li zahájit celoplošné sekání nebo obnovit pozastavené úkoly, stiskněte tlačítko  a poté do 5 sekund zavřete kryt. Úloha bude zrušena, pokud nebude kryt do 5 sekund zavřený.
<b>Domů</b> 	Chcete-li odeslat robota zpět do nabíjecí stanice k nabití, stiskněte tlačítko  a poté do 5 sekund zavřete kryt. Úloha bude zrušena, pokud nebude kryt do 5 sekund zavřený.
<b>Zpět</b> 	Chcete-li přejít v nabídce o jednu úroveň nahoru, stiskněte tlačítko  .
<b>Otočný ovladač</b>	Chcete-li výběr v nabídkách potvrdit, stiskněte otočný ovladač.
	Chcete-li aktivovat režim párování Bluetooth, stiskněte a podržte otočný ovladač po dobu 3 sekund.
	Chcete-li procházet nabídkou, otočte ovladačem po směru hodinových ručiček / proti směru hodinových ručiček.
<b>Start + Zpět</b>	Pro obnovení továrního nastavení robota stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko  po dobu 3 sekund. Kód PIN nebude smazán.
<b>Domů + Zpět</b>	Stiskněte a podržte tlačítko  a tlačítko  společně po dobu 3 sekund, abyste přešli na stránku <b>Informace</b> v nabídce Nastavení. Stránka Informace zmizí za 5 sekund.
<b>Otočný ovladač + Zpět</b>	Chcete-li kód PIN resetovat, stiskněte a podržte otočný ovladač a tlačítko  po dobu 3 sekund.
<b>Stop</b>	Stisknutím tlačítka <b>Stop</b> otevřete horní kryt a robota zastavte. Chcete-li pokračovat v operaci, musíte na ovládacím panelu zadat kód PIN.

## Přehled struktury nabídky



\*Může být aktualizován v závislosti na verzi softwaru.

## Stavová kontrolka na robotovi

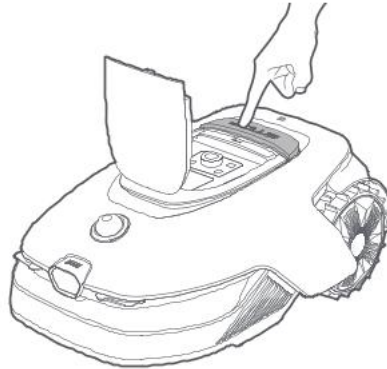
Barva	Význam
Svítil červeně	Došlo k chybě.
Svítil modře	Robot se nachází v pohotovostním režimu.
Bliká modře	Robot vykonává úkol nebo je pozastaven.
Bliká zeleně	Robot se nabíjí v nabíjecí stanici.
Svítil zeleně	Akumulátor je úplně nabit.
Bliká žlutě	1. Robot se nachází v režimu hlídky. 2. Video v reálném čase z přední kamery je zobrazováno prostřednictvím aplikace.

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

## 4.2 Počáteční nastavení

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

- 1 Stisknutím tlačítka **Stop** otevřete horní kryt.



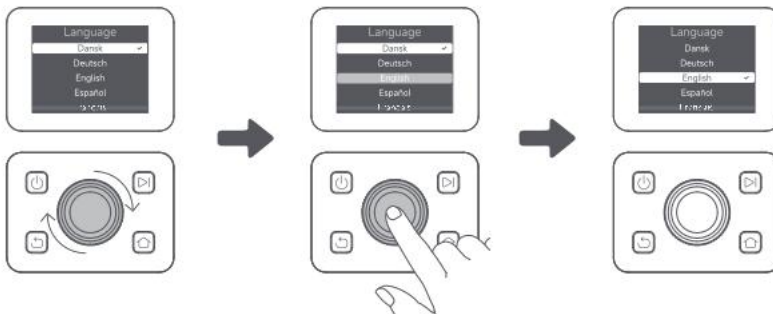
- 2 Stisknutím a podržením tlačítka  na ovládacím panelu po dobu 2 sekund robota zapnete.

**Poznámka:** Robot se automaticky zapne, když se zadokuje v nabíjecí stanici.



- 3 **Vyberte upřednostňovaný jazyk**

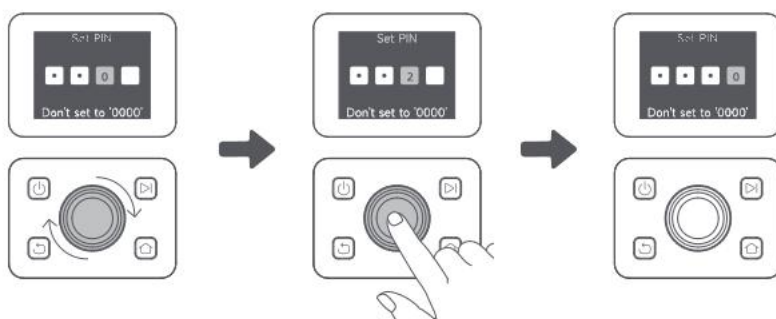
Otočte ovladačem po směru hodinových ručiček dolů a proti směru hodinových ručiček nahoru pro výběr jazyka. Stisknutím otočného ovladače volbu potvrďte.



- 4 **Nastavte kód PIN**

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

**Důležité:** Kód PIN nenastavujte na „0000“.



2. Opětovným zadáním kódu PIN dokončete nastavení kódu PIN.

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

## 5 Připojení robota k Internetu

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



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



### Před nastavením sítě:

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

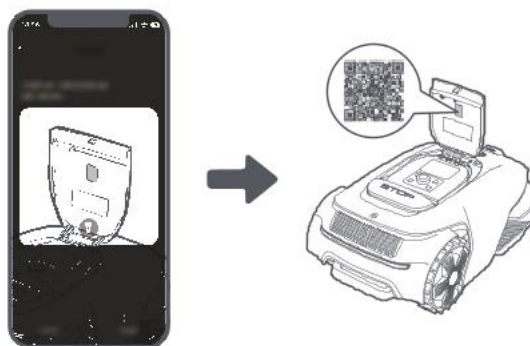
1. Otevřete aplikaci Dreamehome.

2. Připojit se můžete jedním z následujících způsobů:

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

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

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

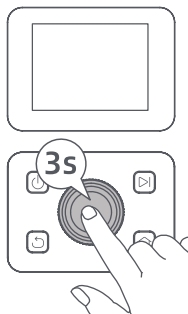


3. Dokončete připojení k síti Wi-Fi podle pokynů v aplikaci.

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

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

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



5. Dokončete párování podle pokynů v aplikaci.

### Jak zrušit navázání robota?

Robot je automaticky připojen k účtu Dreamehome, jakmile je párování úspěšné. Každé zařízení může být navázáno pouze na jeden účet. Současně jej nelze navázat na jiný účet.

Chcete-li robota spárovat s novým účtem, musíte nejprve zrušit navázání. Zrušení navázání:

1. Otevřete aplikaci Dreamehome. Přejděte na možnost **Zařízení**.
2. Pokud máte ke svému účtu Dreamehome připojeno více robotů, přejetím doleva nebo doprava získáte přístup na stránku robota, kterého chcete upravit.
3. Klepněte na možnost v pravém horním rohu.
4. Vyberte možnost **Odstranit**.

### Jak sdílet svého robota?

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

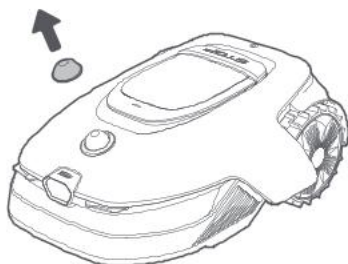
### Jak se odhlásit z účtu Dreamehome nebo jej odstranit?

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

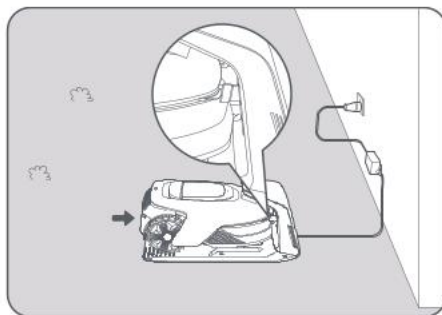
## 5 Mapování zahrady

Před mapováním zkontrolujte následující položky:

- Úroveň nabití akumulátoru robota je vyšší než 50 %.
- Ochranný kryt radaru LiDAR je odstraněn.



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



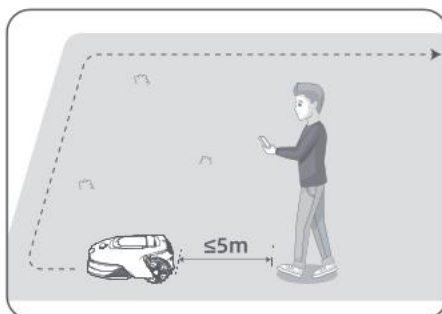
### 5.1 Vytvoření virtuální hranice

Před spuštěním procesu mapování si uvědomte následující:

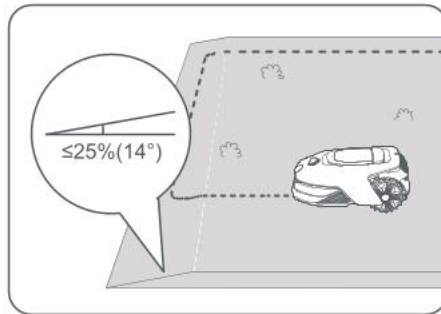
**Důležité:** Při vytváření hranice nepohybujte robotem ručně, protože by mohlo dojít k chybě mapování.

**Důležité:** Po zahájení mapování robota na dálku nezakotvujte v nabíjecí stanici, dokud není proces mapování dokončen. V opačném případě může být radar LiDAR zablokován, což může způsobit chybu mapování.

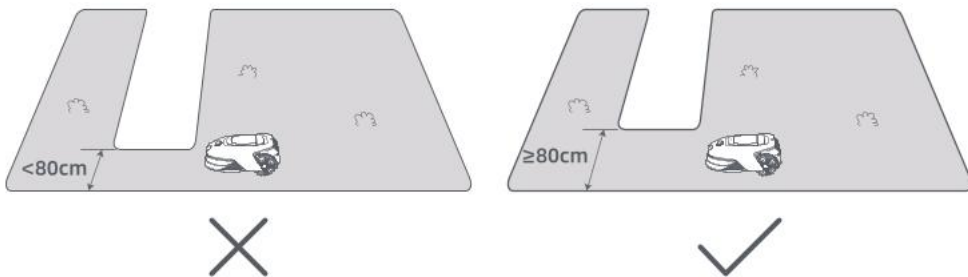
- Během mapování chodte do vzdálenosti **5 m** za robotem.



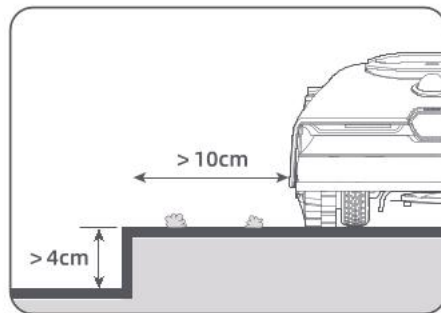
- Robot může projíždět svahy se sklonem až **50 % (27°)**. Pro lepší výsledky sekání se však doporučuje udržovat sklon pracovních oblastí pod **25 % (14°)**.



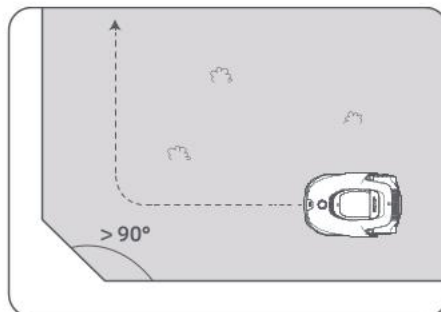
- U oblastí, které jsou užší než **80 cm**, je nastavte jako cesty, aby robot mohl projet (viz část 5.4: **Nastavit cestu**).



- Pokud je váš trávník vyšší než **4 cm** od přilehlého terénu, udržujte robota alespoň **10 cm** od okraje. Pokud je váš trávník zarovnan s přilehlým terénu, robot může přejet obvod, aby dosáhl optimálních výsledků sekání podél okrajů.

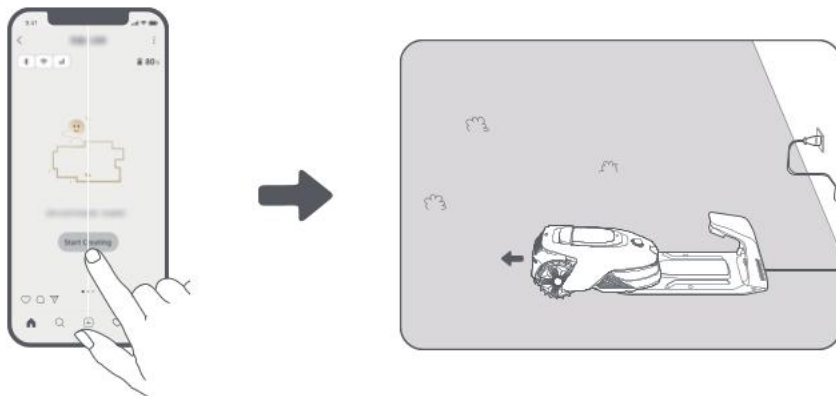


- Ujistěte se, že úhly otáčení jsou větší než **90°**. Úhly menší než 90° mohou robotovi ztěžovat dosažení čistého posekání.

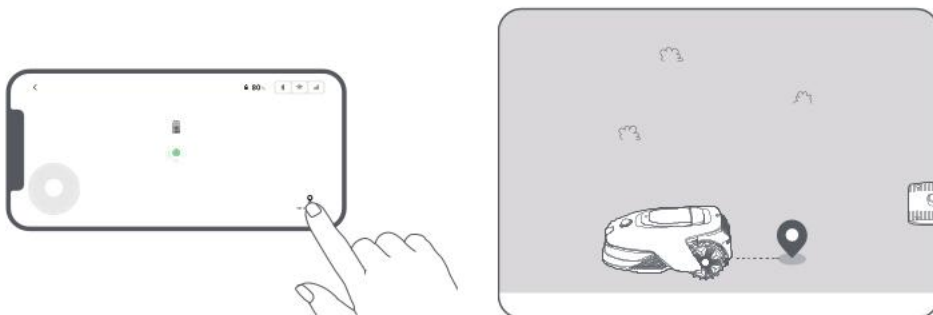


## Zahájit mapování:

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



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



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

## Automatická detekce hranice

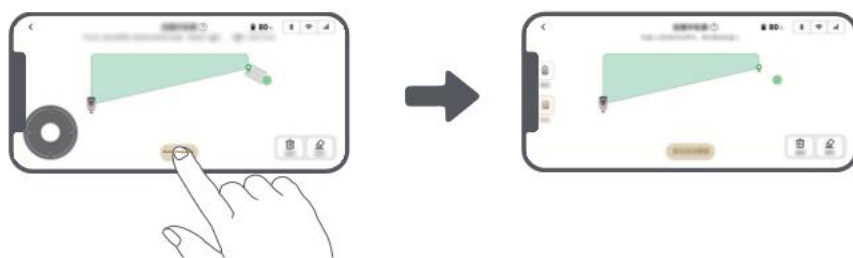
Robot, který je ovládán pokročilým algoritmem AI, používá přední kameru k detekci travnatých a netravnatých ploch, což mu umožňuje identifikovat hranice bez nutnosti ručního navádění.

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

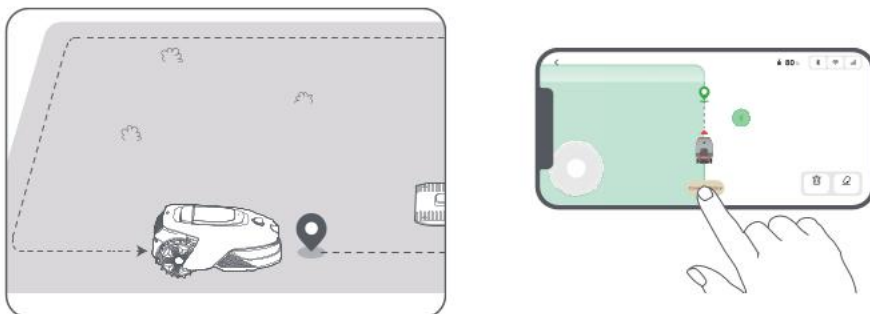
Během tohoto procesu doporučujeme robota sledovat. Pokud robot nedokáže přesně detekovat hranice, můžete kdykoliv ukončit režim automatické detekce hranic a přepnout na dálkové ovládání.

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


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

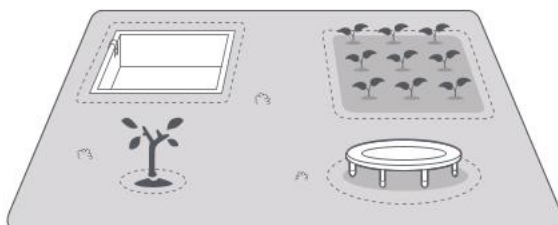


4. Když se robot vrátí do vzdálenosti **1 m** od počátečního bodu, můžete klepnout na možnost **Zavřít hranici** a hranice bude automaticky dokončena.




## 5.2 Nastavit zónu zákazu vstupu

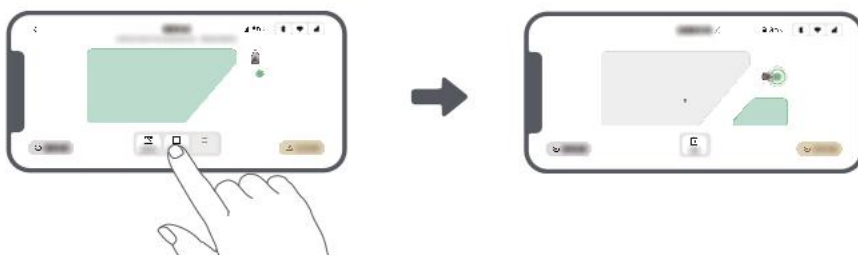
Přestože se robot může automaticky vyhýbat překážkám, je stále nutné nastavit oblasti s rizikem pádu, jako jsou bazény a pískoviště, jako zóny zákazu vstupu. U předmětů či míst, které chcete chránit (jako je květinový záhon, trampolína, zeleninový záhon nebo odkrytý kořen stromu), je nastavte jako zóny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




## 5.3 Vytvoření dalších zón a rozšíření stávajících zón

### • Vytvoření dalších zón


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



### • Rozšiřování stávajících zón

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

## • Oddělování a kombinování zón

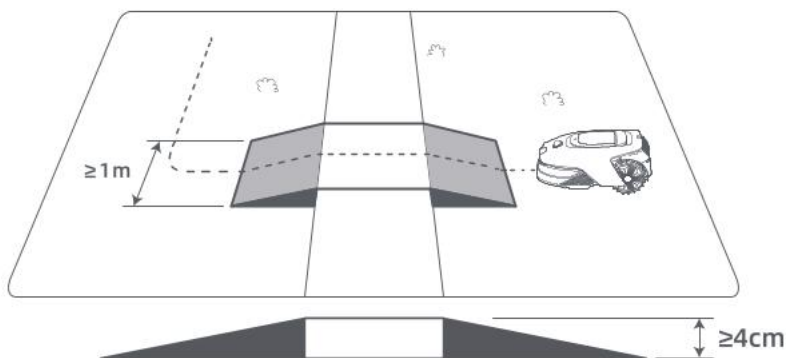
Chcete-li rozdělit zónu na menší nebo sloučit zóny, které byly rozděleny pomocí aplikace na větší, přejděte v aplikaci na položku  > **Úprava mapy** > **Nastavení zóny** a klepněte na tlačítko **Rozdělit zónu** nebo **Sloučit** v aplikaci.

## 5.4 Nastavit cestu

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

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

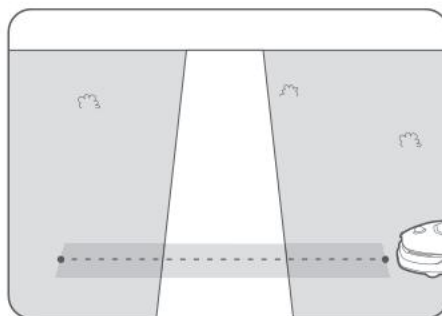
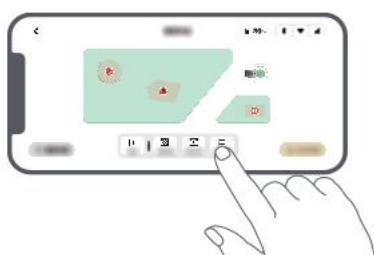
**Důležité:** Pokud je váš trávník rozdělen průchody vyššími než **4 cm**, umístěte předmět se sklonem rovným výšce průchodu (například rampu).



## • Připojení dvou izolovaných pracovních zón

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

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

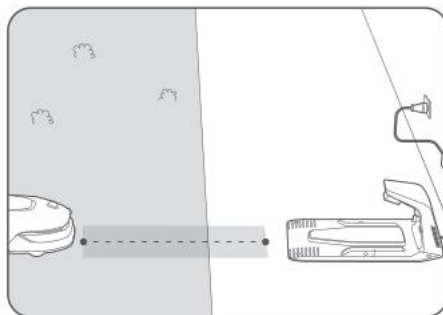
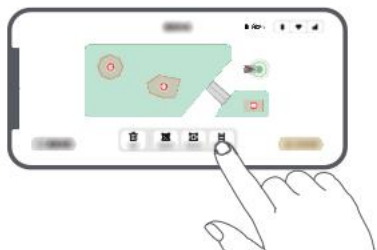


## • Spojení pracovní plochy a nabíjecí stanice

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

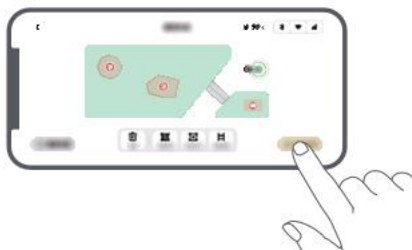
**Důležité:** Ujistěte se, že jeden konec je uvnitř pracovní plochy a druhý konec je přímo před nabíjecí stanicí. Doporučuje se vyrovnat cestu s nabíjecí stanicí.

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





## 5.5 Dokončit mapu

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



## 5.6 Přidat druhou mapu

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

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

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



# 6 Obsluha

## 6.1 První zahájení sekání

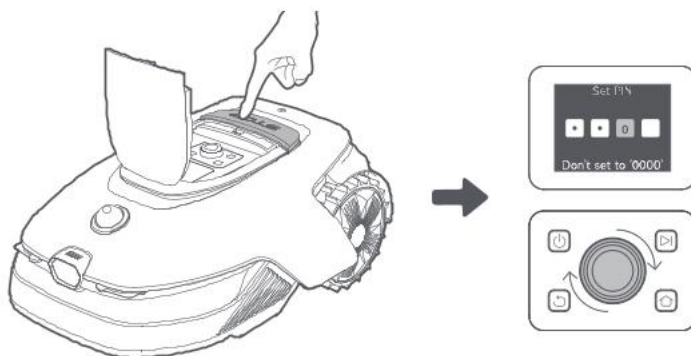
Rady před sekáním:

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



## a) Spusťte provoz prostredníctvom ovládacího panelu

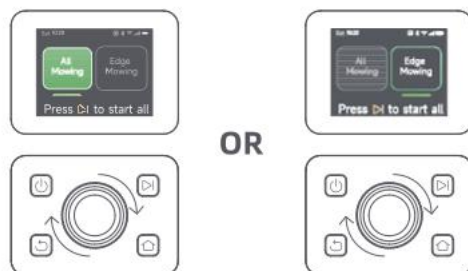
1. Stisknute tlačítko **Stop**, otvorte horní kryt a zadejte kód PIN.



2. Na displeji vyberte možnost „Režimy“ a stisknute otočný ovladač.



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



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



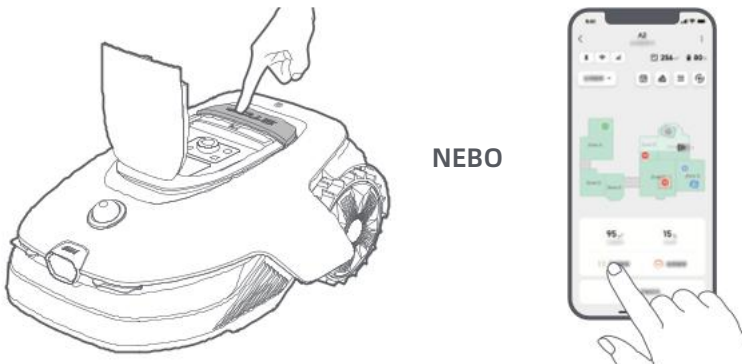
### b) Spustíte provoz prostřednictvím aplikace

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

## 6.2 Pozastavit

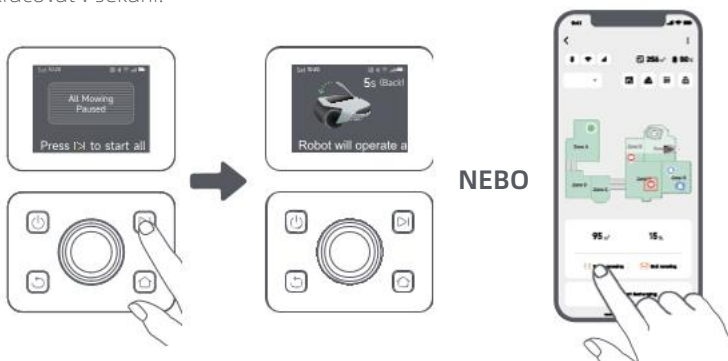
Chcete-li pozastavit aktuální úlohu sekání, můžete stisknout tlačítko **Stop** na robotovi nebo klepnout na možnost **Pozastavit** v aplikaci.

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



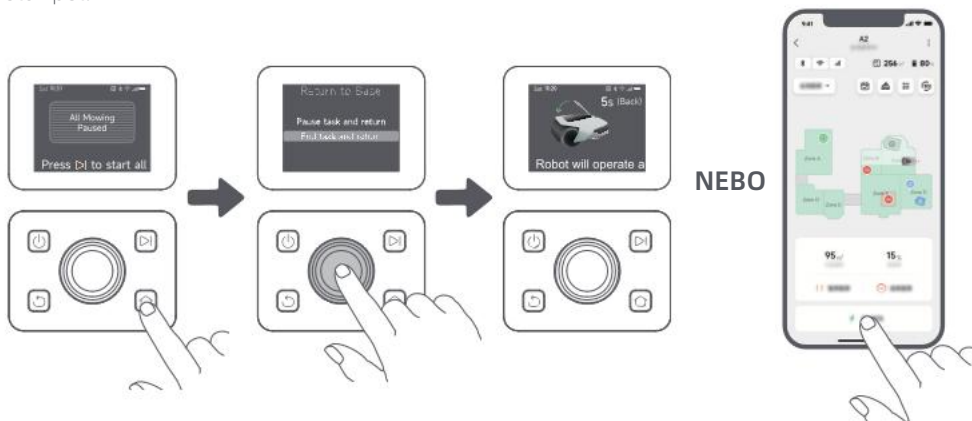
## 6.3 Pokračovat

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



## 6.4 Návrat do nabíjecí stanice

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



## 7 Aplikace Dreamehome

### Kde můžete získat další informace

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

### 7.1 Režimy sekání

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



### 7.2 Tvary sekání

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




### 7.3 Kotouč nože EdgeMaster™

Kotouč nože EdgeMaster™ je navržen tak, aby se při dosažení okrajů trávníku pohyboval do strany a zajistil tak čistší řez. Chcete-li tuto funkci povolit, přejděte v aplikaci na položku 🛠️ > **Nastavení sekání okrajů** > **EdgeMaster™**.



## 7.4 Plán

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

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



## 7.5 Dětská pojistka

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



## 7.6 Ochrana před deštěm

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

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



## 7.7 Ochrana před mrazem

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



## 7.8 Bezpečnostní prvky

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



### 7.8.1 Alarm Zvedání

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



### 7.8.2 Alarm Mimo mapu

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



### 7.8.3 Poloha v reálném čase

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




### 7.8.4 Upozornění na detekci přítomnosti osob

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



### 7.8.5 Video v reálném čase

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



### 7.8.6 Hlídka

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



### 7.9 Vlastní období nabíjení

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



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

## 8 Údržba

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

Součást	Četnost výměny
Nože	Každých 6–8 týdnů nebo dříve
Čisticí kartáč	Každých 12 měsíců nebo dříve

**Poznámka:** Zbývající životnost nožů a čistícího kartáče můžete zkontrolovat v aplikaci v části **Nastavení > Spotřební materiál a údržba**. Po výměně veškerého spotřebního materiálu na základě výzvy přejděte na stránku s podrobnostmi o spotřebním materiálu a klepněte na možnost **Vyměnil jsem to** a resetujte časovač.

**Poznámka:** Pokud máte na zahradě vyhrazená místa pro běžné čištění a údržbu robota, můžete na mapě nastavit místa údržby tak, že přejdete do části **Nastavení > Přejděte do části údržby > Upravit bod**. Po nastavení míst údržby můžete jednoduše klepnout na tlačítko **Přejít** a nasměrovat robota do určených míst pro snadnou údržbu.

### 8.1 Čištění

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

**⚠ Výstraha:** Před čištěním robota vypněte a odpojte nabíjecí stanici.

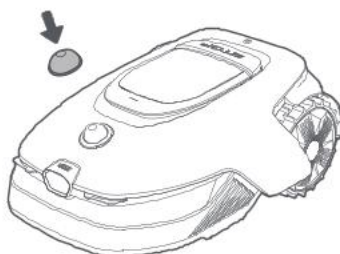
**⚠ Upozornění:** Před otočením robota vzhůru nohama se ujistěte, že je na radaru LiDAR nasazen ochranný kryt, aby nedošlo k poškození radaru LiDAR.

## • Kapota, podvozek a kotouč:

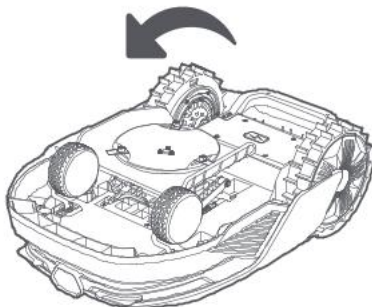
1. Vypněte robota.



2. Zakryjte radar LiDAR příslušným ochranným krytem.



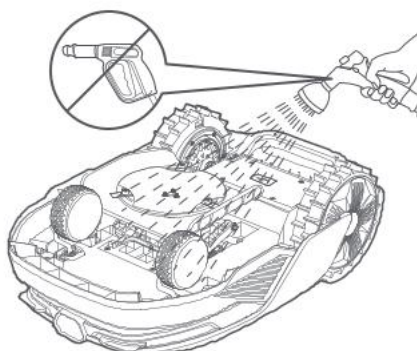
3. Otočte robota obráceně.



4. Očistěte kryt, kotouč nože a podvozek hadicí.

**⚠ Výstraha:** Při čištění podvozku se nedotýkejte nožů. Při čištění používejte ochranné rukavice.

**Upozornění:** K čištění nepoužívejte vysokotlaký čistič. K čištění nepoužívejte čisticí prostředky.

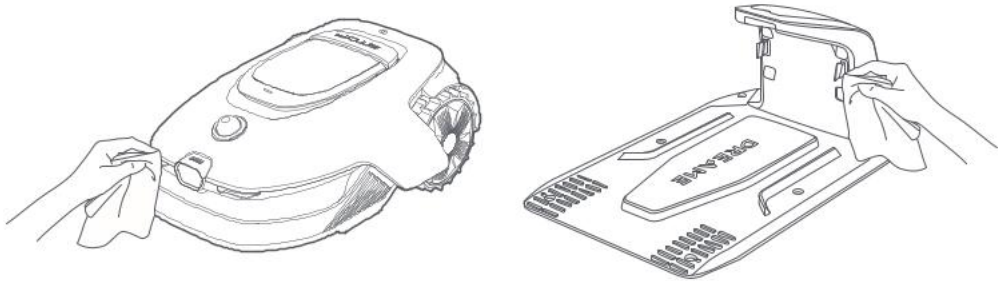


5. K pečlivému čištění snímače radaru LiDAR použijte tkaninu nepouštějící vlákna.



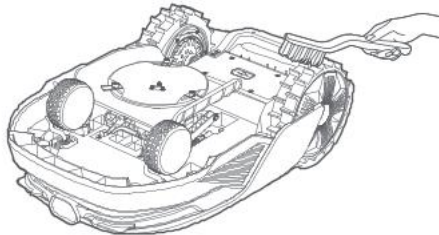
• **Nabíjecí kontakty a přední kamera:**

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



• **Hnací kola:**

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



## 8.2 Výměna součástí

• **Výměna nožů**

Aby byly nože ostré, pravidelně je vyměňujte. Doporučuje se měnit nože každých **6-8 týdnů** nebo dříve. Používejte pouze originální nože Dreame.

**⚠ Výstraha:** Vypněte robota. Při výměně nožů noste ochranné rukavice.

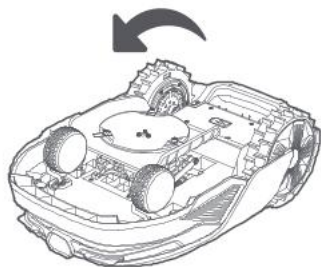
**Poznámka:** Vyměňte všechny tři nože současně, abyste zajistili vyvážený řezací systém.

1. Vypněte robota.

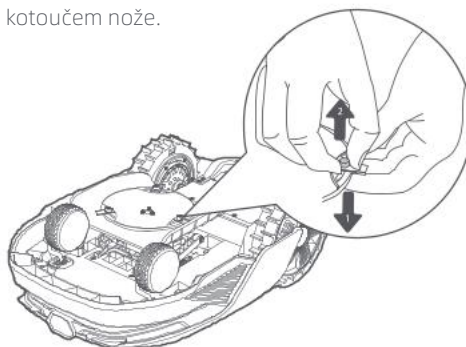
2. Zakryjte radar LiDAR příslušným ochranným krytem.



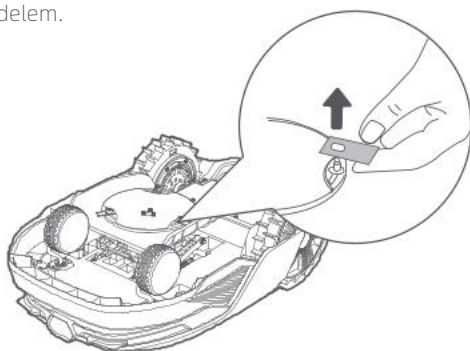
3. Položte robota na měkký povrch a otočte jej obráceně.



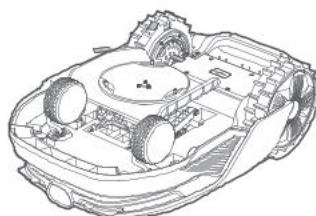
4. Demontujte držák stisknutím tlačítka pod kotoučem nože.



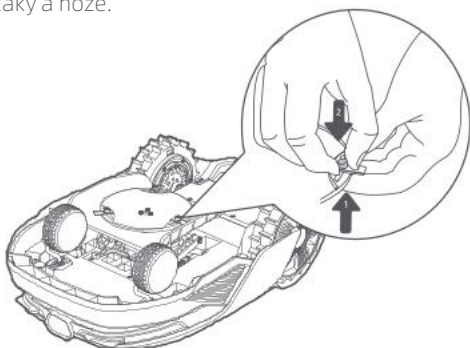
5. Demontujte nůž zarovněním otvoru nože s hřídelem.



6. Vyměňte 3 nože a držáky.



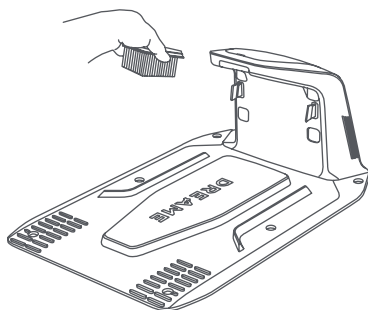
7. Stiskněte tlačítko pod kotoučem nože a zarovnejte otvor držáku s hřídelem, abyste upevnili držáky a nože.



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

## • Výměna čistícího kartáče

Když se čistící kartáč snímače radaru LiDAR opotřebuje, jeho štětiny se mohou roztřepit nebo degradovat, což ovlivní jeho čistící výkon. Pravidelně čistící kartáč vyměňujte, abyste zajistili dobrý výsledek čištění. Doporučuje se měnit čistící kartáč každých **12 měsíců** nebo dříve.



## 9 Akumulátor

Při dlouhodobém skladování nabíjejte robota každých 6 měsíců, abyste ochránili akumulátor. Na poškození akumulátoru způsobené nadměrným vybitím se omezená záruka nevztahuje. Akumulátor nenabíjejte při okolní teplotě nad **45 ° C** nebo **pod 6 ° C**. Dlouhodobá skladovací teplota akumulátoru by měla být **mezi -10 a 35 ° C**. Pro minimalizaci poškození je doporučená skladovací teplota akumulátoru **mezi 0 a 25 ° C**.

**Poznámka:** Životnost akumulátoru robota závisí na četnosti používání a provozních hodinách. Pokud je akumulátor poškozen nebo jej nelze nabít, nevyhazujte zastaralý nebo vadný akumulátor s běžným odpadem. Dodržujte místní předpisy pro recyklaci.

### Režim nabíjení s nízkou spotřebou:

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

- Chcete-li aktivovat režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, stiskněte a podržte současně tlačítko **▶** a současně tlačítko **🏠** a současně pětkrát rychle stiskněte tlačítko **↻** 5krát rychle za sebou. Uslyšíte hlasovou výzvu: Režim nabíjení s nízkou spotřebou je zapnutý.
- Chcete-li vypnout režim nabíjení s nízkou spotřebou energie, restartujte robota nebo stiskněte tlačítko **⏻** 5krát rychle za sebou.

## 10 Zazimování

### • Robot

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

### • Nabíjecí stanice

Odpojte nabíjecí stanici a uložte ji na suchém a chladném místě mimo dosah přímého slunečního světla.

**Poznámka:** Po zimním skladování znovu nainstalujte nabíjecí stanici a vložte do ní robota, aby se nabíjel. Pokud přeinstalujete nabíjecí stanici na jiném místě, robot automaticky aktualizuje polohu stanice, jakmile se nabíje a opustí stanici. Pokud se kvůli zásadním změnám na zahradě setkáte s chybami při najíždění polohy, doporučujeme oblast přemapovat.

## 11 Doprava

Při přepravě na dlouhé vzdálenosti se ujistěte, že je robot vypnutý. Doporučuje se používat původní obal. Nasaďte ochranný kryt radaru LiDAR.

**⚠ Výstraha:** Před přepravou robota jej vypněte.

**⚠ Výstraha:** Zvedněte robota za zadní rukojeť a držte kotouč nože dál od těla.

## 12 Odstraňování poruch

Problém	Příčina	Řešení
Robot není připojen k aplikaci.	1. Robot není v dosahu signálu sítě Wi-Fi ani Bluetooth. 2. Robot je vypnutý nebo se restartuje.	1. Zkontrolujte, zda robot dokončil proces zapnutí. 2. Zkontrolujte, zda směrovač správně pracuje. 3. Přiblížte se k robotovi a vytvořte připojení Bluetooth.
Robot je zvednutý.	Kolo není na zemi.	1. Umístěte robota zpět na rovný povrch. 2. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 3. Robot nemůže přejíždět předměty vyšší než 4 cm. Udržujte zemi rovnou tam, kde pracuje.
Robot je nakloněn.	Robot se nakloní o více než 37°.	1. Umístěte robota zpět na rovný povrch. 2. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte. 3. Robot nemůže stoupat po svazích větších než 50 % (27°).
Robot je zachycen.	Robot je zachycen a nedaří se mu dostat ven.	1. Odstraňte okolní překážky a zkuste to znovu. 2. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu. Pokud se s tímto problémem setkáte i nadále, zkuste to znovu poté, co byl robot v nabíjecí stanici. 3. Zkontrolujte, zda v zemi jsou prohlubně. Před sekáním vyplňte prohlubně, abyste zabránili zachycení robota. 4. Zkontrolujte, zda okolní tráva není vyšší než 10 cm. Můžete nastavit výšku vyhýbání se překážkám nebo použít tlačnou sekačku k posekání trávníku předem, aby se zabránilo zachycení robota. 5. Pokud je robot často zachycen v tomto místě, můžete jej nastavit jako zónu zákazu vstupu.
Chyba levého/právého zadního kola.	Kolo se nemůže otáčet nebo motor kola vykazuje problém.	1. Vyčistěte zadní kola a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Kotouč nože se nemůže otáčet.	Kotouč nože se nemůže normálně otáčet nebo motor sekání vykazuje problém.	1. Vyčistěte kotouč nože a zkuste to znovu. 2. Zkontrolujte, zda okolní tráva není vyšší než 10 cm. K sekání trávníku můžete předem použít tlačnou sekačku, abyste zabránili zablokování kotouče nože vysokou trávou. 3. Zkontrolujte, zda pod kotoučem nože není voda. Pokud ano, přesuňte robota na suché místo a zkuste to znovu. 4. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.
Kotouč nože se nepohybuje nahoru nebo dolů.	Kotouč nože se nepohybuje nahoru nebo dolů.	1. Vyčistěte kotouč nože a zkuste to znovu. 2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat. 3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.

Problém	Příčina	Řešení
Kotouč nože se nemůže pohybovat na stranu.	Kotouč nože se nemůže pohybovat na stranu.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Vyčistěte sekací systém a odstraňte nečistoty nebo cizí předměty.</li> <li>2. Pokud se s touto chybou setkáte i nadále, můžete funkci EdgeMaster™ nejprve vypnout.</li> <li>3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.</li> </ol>
Chyba nárazníku.	Neustále se aktivuje snímač předního nárazníku.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda robot není někde zachycen.</li> <li>2. Jemně poklepejte na nárazník a ujistěte se, že se odrazí zpět.</li> <li>3. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat.</li> <li>4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.</li> </ol>
Chyba nabíjení.	Robot se zadokuje v nabíjecí stanici, ale systém vykazuje chybu nabíjecího proudu nebo napětí.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda je nabíjecí stanice správně připojena k napájení.</li> <li>2. Zkontrolujte, zda jsou nabíjecí kontakty na robotovi a nabíjecí stanici čisté.</li> <li>3. Po dokončení kontroly zkuste robota znovu připojit k nabíjecí stanici.</li> <li>4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.</li> </ol>
Příliš vysoká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je $\geq 60$ °C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Použijte robota tam, kde je okolní teplota nižší než 40 °C. Můžete počkat, dokud se teplota akumulátoru automaticky nesníží.</li> <li>2. Robota můžete vypnout a po chvíli restartovat.</li> <li>3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.</li> </ol>
Vysoká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je $\geq 45$ °C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota akumulátoru vyšší než 45 °C.</li> <li>2. Použijte robota tam, kde je okolní teplota nižší než 40 °C.</li> </ol>
Nízká teplota akumulátoru.	Teplota akumulátoru je $\leq 6$ °C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Nabíjení se nemusí podařit, pokud je teplota akumulátoru nižší než 6 °C.</li> <li>2. Použijte robota tam, kde je okolní teplota vyšší než 6 °C.</li> </ol>
Radar LiDAR je zablokovaný.	Radar LiDAR je zablokován (například není odstraněn ochranný kryt radaru LiDAR).	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Sejměte ochranný kryt radaru LiDAR a zkuste to znovu.</li> <li>2. Pokud je radar LiDAR na horní straně robota velmi špinavý, vyčistěte jej tkaninou nepouštějící vlákna, a zkuste to znovu.</li> </ol>
Porucha radaru LiDAR.	Radar LiDAR je velmi znečištěný nebo došlo k chybě snímače.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda radar LiDAR není znečištěný. V případě potřeby jej vyčistěte a zkuste to znovu.</li> <li>2. Pokud se tato chyba objeví i nadále, zkuste robota restartovat.</li> <li>3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějný servis.</li> </ol>
Radar LiDAR je znečištěný.	Radar LiDAR je znečištěný.	Otřete snímač radaru LiDAR na horní straně robota čistým hadrem. Po vyčištění udržujte radar LiDAR v suchu.

Problém	Příčina	Řešení
Teplota radaru LiDAR je vysoká.	Teplota radaru LiDAR je $\geq 80$ °C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Robot se automaticky pokusí vrátit do nabíjecí stanice, aby vychladl.</li> <li>2. Ujistěte se, že robot pracuje při okolní teplotě nižší než 40 °C.</li> <li>3. Umístěte robota do stinného, chladného a dobře větraného prostoru. Alarm se vypne, když teplota klesne na normální rozsah.</li> <li>4. Jakmile se alarm vypne, robot automaticky obnoví provoz.</li> <li>5. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějní servis.</li> </ol>
Teplota radaru LiDAR je příliš vysoká.	Teplota radaru LiDAR je $\geq 90$ °C.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Radar LiDAR je vypnutý kvůli vysokým teplotám.</li> <li>2. Ujistěte se, že robot pracuje při okolní teplotě nižší než 40 °C.</li> <li>3. Umístěte robota do stinného, chladného a dobře větraného prostoru. Alarm se vypne, když teplota klesne na normální rozsah.</li> <li>4. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějní servis.</li> </ol>
Robot je ztracen.	Porucha funkce najíždění polohy.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda je radar LiDAR na horní straně robota znečištěný. Nečistoty ovlivní funkci najíždění polohy.</li> <li>2. Ručně přesuňte robota na otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu.</li> <li>3. Pokud se poloha neobnoví, dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice prostřednictvím aplikace a poté zahajte sekání.</li> </ol>
Chyba snímače.	Chyba snímače.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Restartujte robota a zkuste to znovu.</li> <li>2. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodějní servis.</li> </ol>
Robot je v zóně zákazu vstupu.	Robot je v zóně zákazu vstupu.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Ručně přesuňte robota ze zóny zákazu vstupu a zkuste to znovu.</li> <li>2. Dálkově ovládejte robota prostřednictvím aplikace, abyste jej přesunuli mimo zónu zákazu vstupu, a zkuste to znovu.</li> </ol>
Robot je mimo mapu.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Ručně přesuňte robota dovnitř mapy a zkuste to znovu.</li> <li>2. Dálkově ovládejte robota zpět dovnitř mapy prostřednictvím aplikace a pak to zkuste znovu.</li> </ol>
Tlačítko nouzového zastavení je aktivováno.	Je stisknuto tlačítko Stop na robotovi.	Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte.
Vybitý akumulátor. Robot se brzy vypne.	Úroveň nabití akumulátoru je $\leq 10$ %.	Zadokujte robota do nabíjecí stanice, aby se mohl nabíjet.
Robot je mimo mapu. Nebezpečí odcizení.	Robot je mimo mapu.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zadejte kód PIN na robotovi a potvrďte.</li> <li>2. V nastavení v aplikaci můžete vypnout alarm Mimo mapu.</li> </ol>

Problém	Příčina	Řešení
Robotovi se nepodařilo se vrátit do nabíjecí stanice.	Robot nemůže najít nabíjecí stanici při návratu do nabíjecí stanice.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda neexistují nějaké překážky, které by blokovaly robota. Odstraňte překážky a zkuste to znovu.</li> <li>2. Pomocí aplikace dálkově ovládejte robota zpět do nabíjecí stanice.</li> </ol>
Zadokování v nabíjecí stanici se nezdařilo.	Robot najde nabíjecí stanici, ale nepodaří se jej zadokovat.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda nejsou reflexní fólie na stanici znečištěné nebo zablokované.</li> <li>2. Zkontrolujte, zda před stanicí nejsou překážky.</li> <li>3. Zkontrolujte, zda stanice není přesunuta.</li> <li>4. Zkontrolujte, zda základová deska není pokryta hustým blátem.</li> <li>5. Zkontrolujte, zda stanice není ve svahu.</li> <li>6. Zkontrolujte, zda je stanice připojena k napájení.</li> <li>7. Pomozte robotovi do nabíjecí stanice pomocí dálkového ovladače nebo ručně.</li> </ol>
Najetí do polohy se nezdařilo.	Najetí do polohy se nezdaří, když se robot pokusí zahájit sekání.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Radar LiDAR může být zablokovaný. Ručně přesuňte robota na rovné a otevřené místo uvnitř mapy a zkuste úlohu spustit znovu.</li> <li>2. Pokud se s tímto problémem setkáte i nadále, zkuste to znovu poté, co byl robot zadokován v nabíjecí stanici.</li> </ol>
Nedostatek prostoru pro otáčení před stanicí.	Nedostatek prostoru pro otáčení před stanicí.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Pokud je stanice umístěna na okraji mapy nebo uvnitř ní, ujistěte se, že mezi přední plochou základní desky stanice a hranicí mapy je alespoň 1 m volného prostoru; v opačném případě nemusí být robot schopen zatáčet.</li> <li>2. Přemístěte stanici nebo změňte mapu v nabídce Úprava mapy.</li> </ol>
Cesta je zablokována.	Cesta je zablokována.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Zkontrolujte, zda v cestě není nastavena zóna zákazu vstupu.</li> <li>2. Zkontrolujte, zda neexistují nějaké překážky, které by blokovaly robota.</li> <li>3. Pokud robot stále nemůže projet, smažte cestu v nabídce Úprava mapy a definujte novou.</li> </ol>
Přední kamera je znečištěná.	Přední kamera je znečištěná.	Otřete přední kameru čistým hadrem.
Došlo k problému s přední kamerou.	Došlo k problému s přední kamerou.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Otřete přední kameru čistým hadrem.</li> <li>2. Zkuste robota restartovat.</li> <li>3. Pokud problém přetrvává, kontaktujte poprodejní servis.</li> </ol>
Přední kamera je zablokována.	Přední kamera je zablokována.	Otřete přední kameru čistým hadrem.
Během automatického mapování dojde k chybě detekování hranice.	Během automatického mapování dojde k chybě detekování hranice.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Ujistěte se, že světelné podmínky jsou vhodné, ani příliš jasné, ani příliš temné.</li> <li>2. Ujistěte se, že počasí je jasné, vyhýbejte se mlze nebo dešti.</li> <li>3. Ujistěte se, že přední kamera je čistá a bez překážek.</li> <li>4. Ujistěte se, že povrch země je rovný, protože nerovnosti mohou ovlivnit detekci.</li> <li>5. Pokud se detekce hranice nadále nedaří, přepněte do režimu dálkového ovládání pro mapování.</li> </ol>

## 13 Technické údaje

		A2 1200	A2 2000
<b>Základní informace</b>	Název výrobku	Robotická sekačka Dreame A2	
	Značka	Dreame	
	Model	MXXA8203	MXXA8202
	Rozměry	666×444×273 mm	
	Hmotnost (včetně akumulátoru)	16,1 kg	
<b>Sekání</b>	Doporučený pracovní výkon	1200 m <sup>2</sup>	2000 m <sup>2</sup>
	Účinnost sekání	Standardní: 800 m <sup>2</sup> /den Účinný: 1600 m <sup>2</sup> /den	Standardní: 1000 m <sup>2</sup> /den Účinný: 2000 m <sup>2</sup> /den
	Výška sekání	30–70 mm	
	Šířka sekání	22 cm	
	Čas nabíjení <sup>[2]</sup>	52 min	65 min
<b>Hlukové emise</b>	Hladina akustického výkonu LWA	54 dB(A)	
	Nejistoty akustického výkonu KWA	3 dB(A)	
	Hladina akustického tlaku LpA	46 dB(A)	
	Nejistoty akustického tlaku KpA	3 dB(A)	
<b>Provozní podmínky</b>	Provozní teplota	0–50 °C Doporučeno: 10–35 °C	
	Dlouhodobá skladovací teplota	–10–35 °C Doporučeno: 0–25 °C	
	Třída IP	Robot: IPX6 Nabíjecí stanice: IPX4 Napájecí zdroj: IP67	
	Maximální sklon sekané plochy	50 % (27°)	
<b>Připojení</b>	Frekvenční rozsah Bluetooth	2400,0–2483,5 MHz	
	Maximální radiofrekvenční výkon	802.11b: 16±2 dBm (při 11 Mb/s) 802.11g: 14±2 dBm (při 54 Mb/s) 802.11n: 13±2 dBm (při HT20, HT40) Bluetooth: 7,49 dBm	
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400–2483,5 MHz)	
	Služba Link Service <sup>[3]</sup>	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41	
	GNSS	GPS / GLONASS / BDS / Galileo / QZSS	

		A2 1200	A2 2000
<b>Hnací motor</b>	Rychlost jízdy při dálkovém ovládní	0,45-0,8 m/s	
	Rychlost jízdy při sekání	Standardní: 0,35 m/s Účinný: 0,6 m/s	
	Typ motoru	Motor náboje	
<b>Motor sekání</b>	Rychlost	2200/min	
<b>Akumulátor (Robot)</b>	Model akumulátoru	MBPA10	MBPA14
	Typ akumulátoru	Lithium-iontový akumulátor	
	Jmenovitá kapacita	4000 mAh	5000 mAh
	Jmenovité napětí	18 V DC	
<b>Napájecí zdroj</b>	Model nabíječky	MPAA10/MPAA20	
	Vstupní napětí	100-240 V AC	
	Výstupní napětí	20 V DC	
	Výstupní proud	3 A	
<b>Nabíjecí stanice</b>	Model nabíjecí stanice	MCA10	
	Vstupní napětí	20 V DC	
	Výstupní napětí	20 V DC	
	Vstupní proud	3 A	
	Výstupní proud	3 A	
<b>Příslušenství</b>	Náhradní nože a držáky	9/3	
	Model nože	MBKA10/MQBA10	

Normy	Pásmo	Odchozí připojení (MHz)	Příchozí připojení (MHz)	Maximální výstupní radiofrekvenční výkon	GNSS	Frekvenční pásmo
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS / GLONASS / BDS / Galileo / QZSS	1559-1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Čas nabíjení platí, když se robot automaticky vrátí do nabíjecí stanice při nízkém stavu akumulátoru.

[3] Začleněné země/regiony: Albánie, Andorra, Rakousko, Belgie, Bosna a Hercegovina, Bulharsko, Chorvatsko, Kypr, Česká republika, Dánsko, Estonsko, Finsko, Francie, Německo, Řecko, Guernsey, Maďarsko, Island, Irsko, Itálie, Kosovo, Lotyšsko, Lichtenštejnsko, Litva, Lucembursko, Makedonie, Malta, Moldavsko, Monako, Černá Hora, Nizozemsko, Norsko, Polsko, Portugalsko, Rumunsko, Srbsko, Slovensko, Slovinsko, Španělsko, Švédsko, Švýcarsko, Velká Británie, Ukrajina.

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

