

DREAME

Dreame Roboticmower A2 User Manual

EN	P05~P44
DE	P45~P85
FR	P86~P126
IT	P127~P166
ES	P167~P207
NL	P208~P248

DECLARATION OF CONFORMITY

Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd.

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,

Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China

On behalf of Dreame declare that the product

Description **Robotic Lawnmower**

Type **MXXA8210**

Function **Cutting grass**

Complies with the following Directives

2006/42/EC, 2014/30/EU, 2014/35/EU, 2011/65/EU&(EU)2015/863,2014/53/EU

Standards conform to,

EN 60335-1:2012+A11+A13+A1+A14+A2:2019+A15:2021, EN 50636-2-107:2015+A1+A2:2020+A3: 2021,

EN 60335-2-29:2004+A2+A11:2018, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017+A11:2020,

EN 55014-2:2015, EN IEC 61000-3-2:2019, EN 6 1000-3-3:2013+A1:2019, EN ISO 3744:2005,

EN300 328V2.2.2, EN 301 489-1V2.2.3, EN 301 489-17 V3.2.4, EN IEC 62311:2020,

EN 61558-1:2005+A1:2009, EN 61558-2-16:2 009+A1:2013, EN 55011:2016+A11:2020,

EN 303 447 V1.1.1, EN 55032:2015+A11:2020, EN 55035:2017+A11:2020

Manufacturers authorized EU Representative

EUREP GmbH

Unterlettenweg 1a, 85051 Ingolstadt,Germany

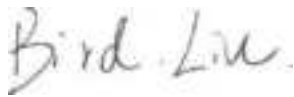
eurep@eurep-gmbh.com

+49 841 8869 7744

Place of Issue: Suzhou

Date of Issue: 05/01/2024

Issuer's signature:



Name of Issuer: Bird Liu

Position of the issuer: Quality Director

Room 1182, Building 3, No. 288 Jiushenggang Road, Guoxiang Street,

Wuzhong District Economic Development Zone, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China



Original Instructions

Table of Contents

1 Safety Instructions	P06
2 Product Introduction	P10
3 Installation	P14
4 Preparation for First Use	P16
5 Map Your Garden	P22
6 Operation	P27
7 Dreamehome App	P30
8 Maintenance	P33
9 Battery	P37
10 Winter Storage	P37
11 Transport	P37
12 Troubleshooting	P38
13 Specifications	P42

1 Safety Instructions

1.1 General Safety Instructions

- Carefully read and understand the user manual before using the product.
- Only use the equipment recommended by Dreame with the product. Any other usage is incorrect.
- Do not allow children to be in the vicinity or play with the machine when it is operating.
- Do not use the product in areas where people are unaware of its presence.
- When manually operating the product with the Dreamehome app, do not run. Always walk, watch your steps on slopes, and maintain balance at all times.
- Avoid using the product when there are people, especially children or animals, in the work area.
- If operating the product in public areas, place warning signs around the work area with the following text: "Warning! Automatic lawn mower! Keep away from the machine! Supervise children!"
- Wear sturdy footwear and long trousers when operating the product.
- To prevent damage to the product and accidents involving vehicles and individuals, do not set work areas or transport paths across public pathways.
- Do not touch moving hazardous parts, such as the blade disc, before it has come to a complete stop.
- Seek medical aid in case of injury or accidents.
- Set the product to **OFF** before clearing blockages, performing maintenance, or examining the product. If the product vibrates abnormally, inspect it for damage before restarting. Do not use the product if any parts are defective.
- Do not install the main cable in areas where the product will cut. Follow the instructions provided for cable installation.
- Only use the charging station included in the package to charge the product. Incorrect use may result in electric shock, overheating, or corrosive liquid leakage from the battery. In case of electrolyte leakage, flush with water/neutralizing agent and seek medical aid if the corrosive liquid comes into contact with your eyes.
- When connecting the main cable to the power outlet, use a residual-current device (RCD) with a maximum tripping current of 30 mA.
- Only use original batteries recommended by Dreame. The safety of the product cannot be guaranteed with non-original batteries. Do not use non-rechargeable batteries.
- Keep extension cords away from moving hazardous parts to avoid damage to the cords which can lead to contact with live parts.
- The illustrations used in this document are for reference only. Please refer to the actual products.
- Never allow children, persons with reduced physical, sensory or mental capabilities or lack of experience and knowledge or people unfamiliar with these instructions to use the machine, local regulations may restrict the age of the operator.
- Do not connect or touch a damaged cable until it is disconnected from the power outlet. If the cable becomes damaged during operation, disconnect the plug from the power outlet. A worn or damaged cable increases the risk of electrical shock and should be replaced by service personnel.
- Do not push the product forcefully or quickly, as this may damage the product.
- To maintain compliance with the RF exposure requirement, a separation distance of 35 cm between the device and the human should be maintained.
- For the purposes of recharging the battery, only use the detachable supply unit provided with this appliance.

1.2 Safety Instructions for Installation

- Avoid installing the charging station in areas where people may trip over it.
- Do not install the charging station in areas where there is a risk of standing water.
- Do not install the charging station, including any accessories, within 60 cm of any combustible material. Malfunctioning or overheating of the charging station and power supply can pose a fire hazard.

1.3 Safety Instructions for Operation

- Keep your hands and feet away from the rotating blades. Do not place your hands or feet near or below the product when it is turned on.
- Do not lift or move the product when it is turned on.
- Use the park mode or set the product to **OFF** when there are people, especially children or animals, in the work area.
- Ensure that there are no objects such as stones, branches, tools, or toys on the lawn. Otherwise, the blades may be damaged when they come into contact with an object.
- Do not put objects on top of the product or charging station.
- Do not use the product if the STOP button is not functioning.
- Avoid collisions between the product and people or animals. If a person or animal comes in the path of the product, stop it immediately.
- Always set the product to **OFF** when it is not in operation.
- Do not use the product simultaneously with a pop-up sprinkler. Utilize the Schedule function to ensure that the product and pop-up sprinkler do not operate at the same time.
- Avoid placing a connection channel where pop-up sprinklers are installed.
- Do not operate the product in the presence of standing water in the work area, such as during heavy rain or water pooling.

1.4 Safety Instructions for Maintenance

- Set the product to **OFF** when performing maintenance.
- After washing, ensure that the product is placed on the ground in its normal orientation, not upside down.
- Do not reverse the product to clean the chassis. If you do reverse it for cleaning purposes, make sure to restore it to its proper orientation afterward. This precaution is necessary to prevent water from entering the motor and potentially affecting normal operation.
- Disconnect the plug from the charging station or operate the disabling device before cleaning or performing maintenance on the charging station.
- Do not use a high-pressure washer or solvents to clean the product.

1.5 Battery Safety

Lithium-ion batteries can explode or cause a fire if disassembled, short-circuited, exposed to water, fire, or high temperatures. Handle them with care, do not dismantle or open the battery, and avoid any form of electrical/mechanical abuse. Store them away from direct sunlight.

1. Only use the battery charger and power supply provided by the Manufacturer. The use of an inappropriate charger and power supply can cause electric shocks and / or overheating.
2. DO NOT ATTEMPT TO REPAIR OR MODIFY BATTERIES! Repair attempts may result in severe personal injury, due to explosion or electrical shock. If a leak develops, released electrolytes are corrosive and toxic.
3. This appliance contains batteries that are only replaceable by skilled persons.

1.6 Residual Risks

To avoid injuries, wear protective gloves when replacing the blades.

1.7 Symbols and Decals

	WARNING - Read user instructions before operating the machine.
	WARNING - Keep a safe distance from the machine when operating.
	WARNING - Operate the disabling device before working on or lifting the machine.
	WARNING - Do not ride on the machine.
	WARNING - It is not permitted to dispose of this product as normal household waste. Ensure that the product is recycled in accordance with local legal requirements.

	This product conforms to the applicable EC Directives.
	Class III
	Before charging, read the instructions.
	Direct current
	Class II

INTENDED USE

The garden product is intended for domestic lawn mowing. It is designed to mow often, maintaining a healthier and better looking lawn than ever before. Depending on the size of your lawn, your mower may be programmed to operate at any time or frequency. It is impossible for digging, sweeping or snow cleaning.



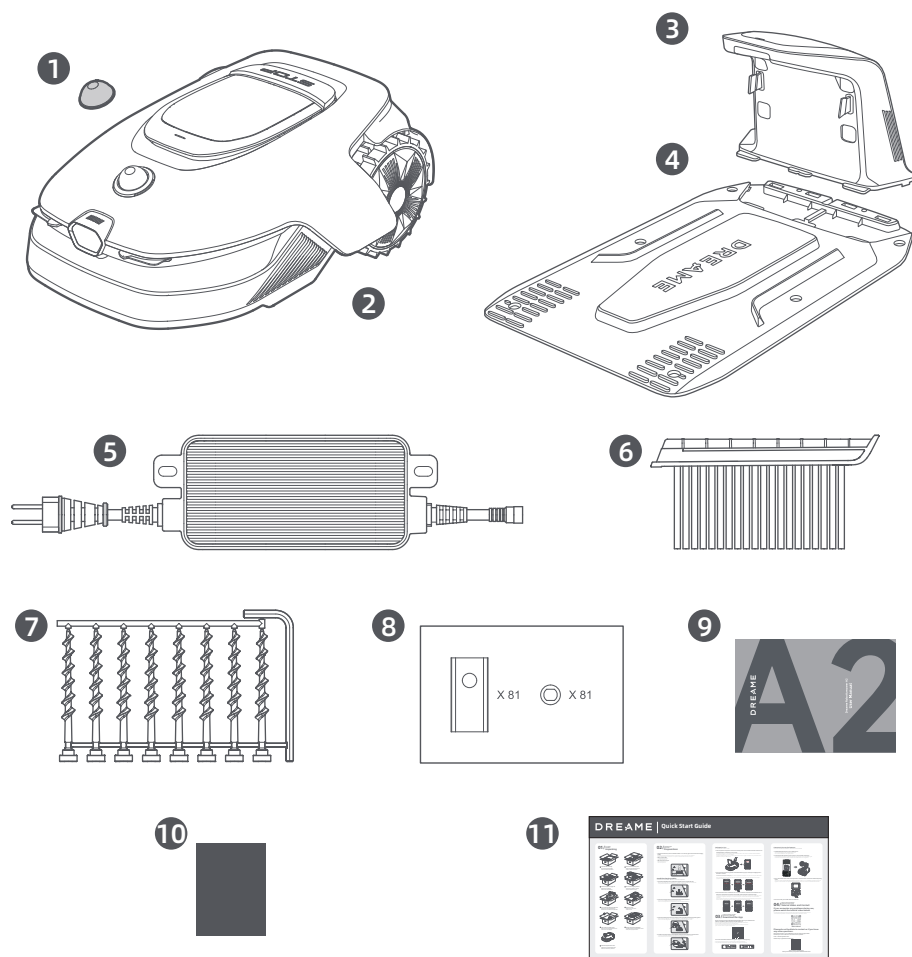
Hereby, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. declares that the radio equipment model Dreame MXXA8210 is in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address: <https://global.dreameotech.com/pages/declaration-of-conformity>.

The product is in compliance with UK PSTI regulations, the full text of declaration of conformity is available at the following internet address: <https://global.dreameotech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

For detailed e-manual, please go to <https://global.dreameotech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

2 Product Introduction

2.1 What's in the Box



1 LiDAR protective cover

2 The robot

3 Charging tower
(with a 10 m extension cable)

4 Baseplate

5 Power supply

6 Cleaning brush

7 Screws × 8, Hex key

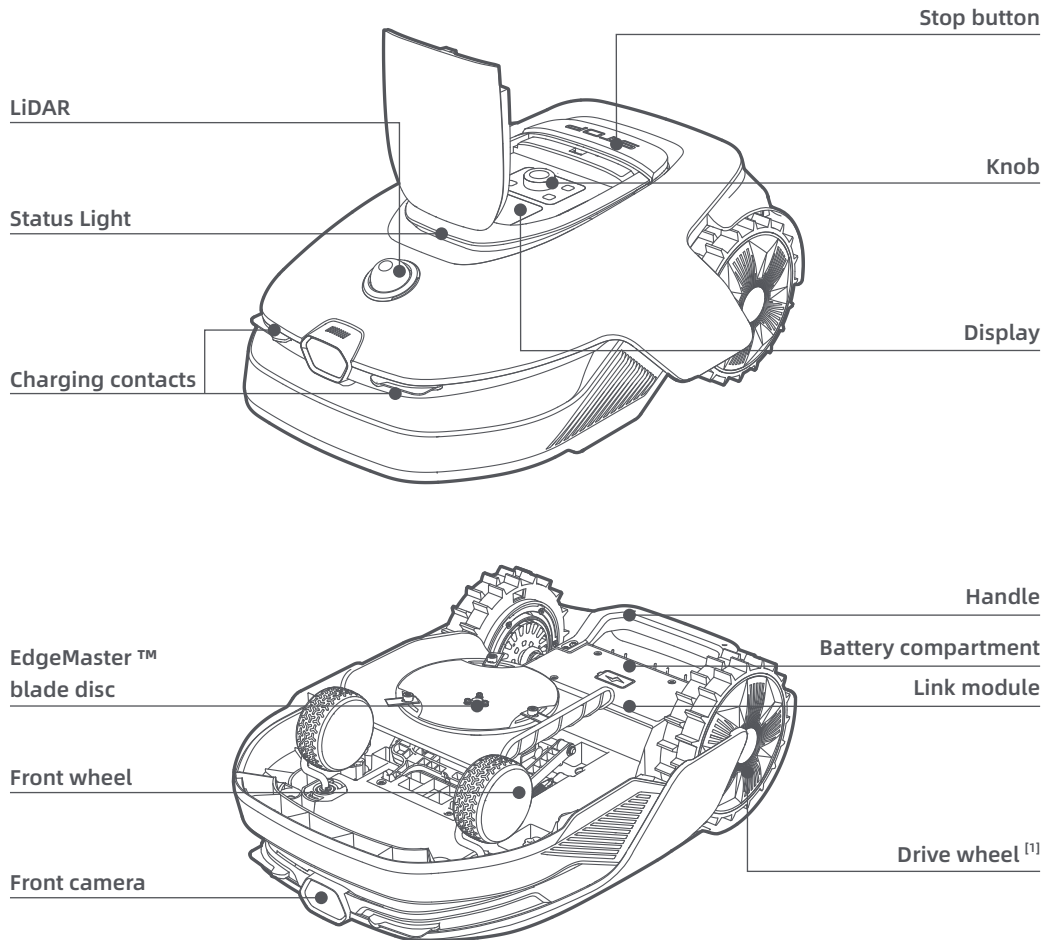
8 Spare blades and holders × 81

9 User manual

10 Lint-free cloth

11 Quick start guide

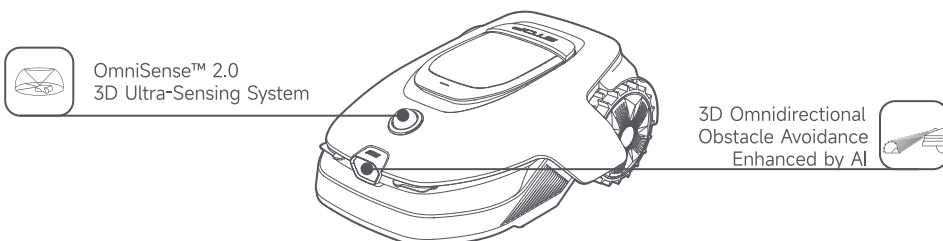
2.2 Product Overview



[1] Equipped with hub motors.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D Ultra-Sensing System with AI Camera

Elevate lawn care to the next level with OmniSense™ 2.0, a groundbreaking 3D ultra-sensing system equipped with an algorithm-assisted HDR camera, providing a more comprehensive and detailed perception of the garden's 3D environment.



2.4 Link Module with GPS and 4G Connectivity

The robot is equipped with a Link Module that provides the Link Service, offering 4G cellular network connectivity.

Activate the Link Service

Power on your robot and the Link Service will activate automatically.  will light up on the robot's display and in the app, indicating that activation is successful. You can view the usage status of the Link Module and Link Service under **Connections** in the app.

With the Link Service activated, you can remotely monitor your robot's status and initiate mowing tasks without a Wi-Fi connection. Additionally, the module includes a built-in GPS for real-time location tracking, enhancing the robot's anti-theft capabilities. You can track its location at any time, from anywhere, and receive notifications if it moves outside the designated map area.

Link Service is offered free of charge for the first three years starting from the time of activation. To extend the service upon expiration, please contact the Dreame after-sales service team via **aftersales@dreame.tech**.

Important: The Link Module is designed exclusively to be used with Dreame Roboticmowers. Any abnormal status detected in the Link Service may result in the suspension of your service. If this occurs, please contact the Dreame after-sales service team via **aftersales@dreame.tech** to help you restore the service.

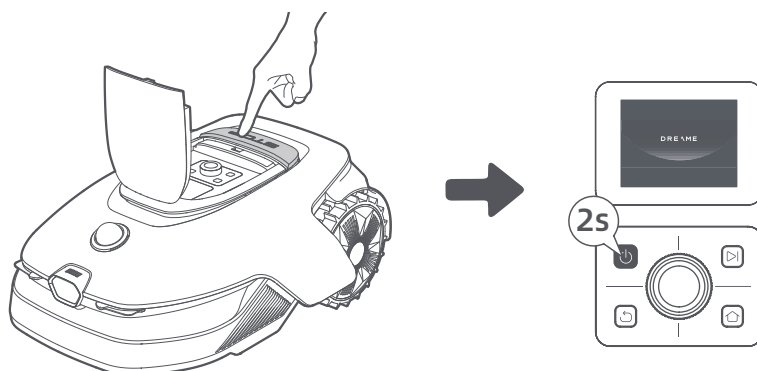
Important: If you do not contact Dreame after-sales service to renew the Link Service within one year after its expiration, your Link Module will be locked. To reactivate the service, you must bring the Link Module to a Dreame after-sales service center. Additional charges for repair and maintenance may apply for reactivation. Please pay attention to notifications in the app concerning this issue. To check the expiration date of your Link Service, go to **Settings > Connections > Link Module** in the app.

How to remove the Link Module?

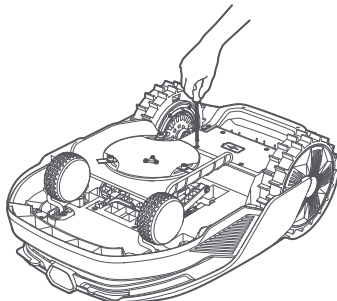
Caution: Please wear protective gloves to prevent injuries.

Caution: Make sure the protective cover is on the LiDAR before turning the robot over.

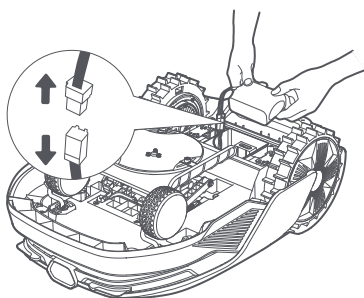
- 1 Turn off the robot.



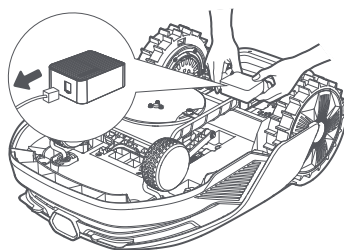
- 2 Place the robot on a soft surface and turn it upside down.
- 3 Loosen 4 screws to remove the cover using a screwdriver.



- 4 Take out the battery, and disconnect the battery connector.



- 5 Disconnect the module connector and carefully remove the Link Module from its slot.



2.5 Sensors

Name	Description
LiDAR	Obtains environmental information and facilitates the robot's positioning, obstacle avoidance and sensing of water and dirt. Detection range (at 100 klx): 40 m at 10% reflectivity; 70 m at 80% reflectivity Field of view: 360° (horizontal) × 59° (vertical)
Front Camera	Detects obstacles, lawn boundaries, and human presence. Angle of view: 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Resolution: 2 MP
GPS	The Link Module with a built-in GPS is installed in the robot. You can track the robot's real-time location in Google Maps via the app.

3 Installation

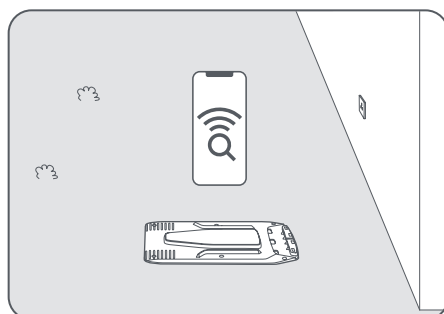
3.1 Select a Suitable Location

- Place the charging station on a level surface near the edge of the lawn and a power outlet. Place it in an area with a strong Wi-Fi signal.

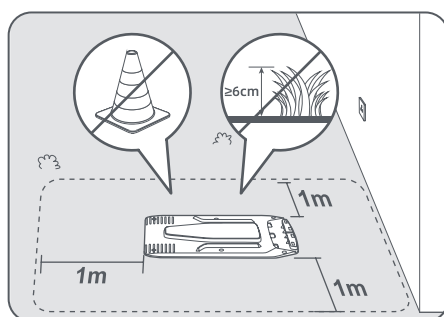
Note: Use your mobile device to help check the Wi-Fi signal strength of the location. A strong Wi-Fi signal strength ensures a stable connection between the robot and the app.

Important: Make sure the ground is soft enough to allow screw installation.

Important: If the charging station is on a slope, ensure the incline is not too steep to prevent the robot from slipping back and failing to dock.

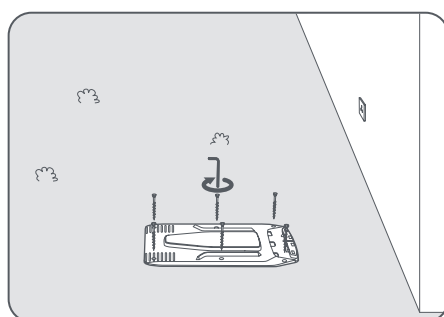


- Keep at least **1 m** of free space with no obstacles to the left, right and in front of the charging station. Make sure that the grass around the location is shorter than **6 cm**. If the grass is taller, please mow it with a push mower first. Tall grass may make it difficult for the robot to return to the charging station.

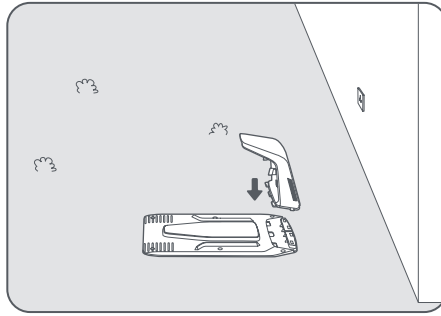


3.2 Install the Charging Station

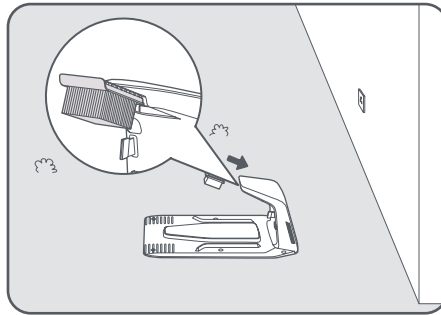
- Secure the baseplate to the ground with the supplied screws and hex key.



- 2 Insert the charging tower into the baseplate until you hear a click.

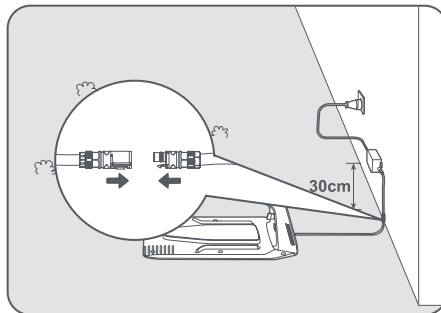


- 3 Insert the cleaning brush into the charging tower by aligning the tab with the slot.

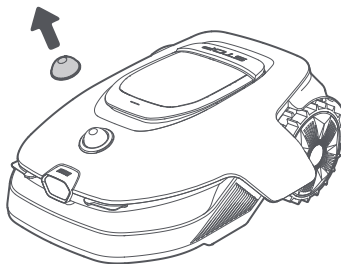


- 4 Connect the power supply to the extension cable and then connect to a power outlet. Please keep the power supply at least **30 cm** above the ground.

Note: The LED indicator on the charging station will be **constant blue** when there is power.



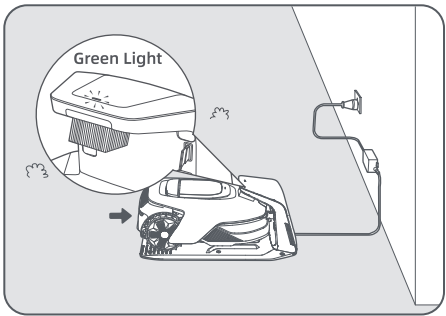
- 5 Remove the LiDAR protective cover.



6 Put the robot in the charging station to charge. Make sure the charging contacts on the robot and the charging station are connected correctly.

Note: The indicator light will **blink green** when the robot is charging successfully in the charging station.

Note: If you're looking to add a garage for extra protection, please use the matching Dreame Garage available at local stores or online. Using a non-Dreame garage may cause issues during recharging.

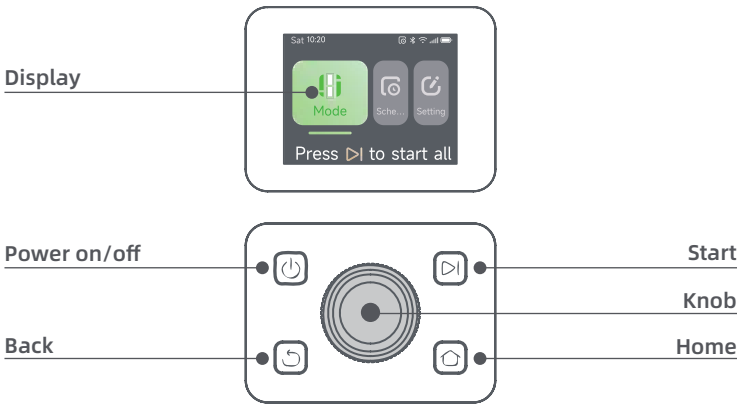


LED Indicator on the Charging Station

LED Indicator Light Colour	Meaning
Blinking/solid red	1. There is an issue with the charging station (such as a problem with the charging current or voltage).
	2. The robot docks in the charging station but the charging is abnormal (for example charging contacts have a short circuit).
Solid blue	The charging station has power. The robot is not in the charging station.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The robot is in the charging station and fully charged.

4 Preparation for First Use

4.1 Get Familiar with the Control Panel



Display

Icon	Status
	Battery level (Shows the current battery level.)
	Charging (The robot successfully docks in the charging station.)
	Bluetooth (The robot is connected to the app via Bluetooth.)
	Wi-Fi (The robot is connected to the app via a Wi-Fi network.)
	Link service (Link service is activated.)
	Schedule (A task is scheduled for today and has not started yet.)

Controls

Button	Function
Power 	To turn on/off the robot, press and hold the  button for 2 seconds. Ensure it is outside the charging station.
Start 	To start all-area mowing or resume paused tasks, press the  button, then close the cover in 5 seconds. The task will be cancelled if the cover is not closed in 5 seconds.
Home 	To send the robot back to the charging station to charge, press the  button, then close the cover in 5 seconds. The task will be cancelled if the cover is not closed in 5 seconds.
Back 	To navigate up one level in the menu, press the  button.
Knob	To confirm the selection in the menus, press the knob.
	To enable Bluetooth pairing mode, press and hold the knob for 3 seconds.
	To navigate through the menu, turn the knob clockwise/anticlockwise.
Start + Back	To factory reset the robot, press and hold the  button and the  button together for 3 seconds. The PIN code will not be erased.
Home + Back	Press and hold  button and  button together for 3 seconds to enter the About page in Settings. The About page will disappear in 5 seconds.
Knob + Back	To reset the PIN code, press and hold the knob and the  button together for 3 seconds.
Stop	Press the Stop button to open the top cover and stop the robot. PIN code must be entered on the control panel to resume the operation.

Menu Structure Overview



*It might be updated depending on the software version.

Status Light on the Robot

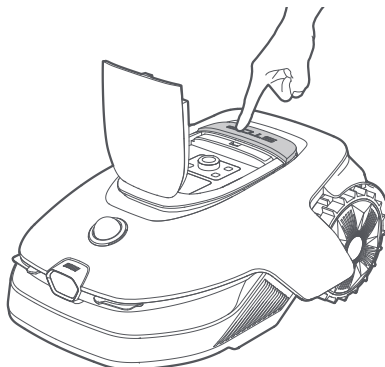
Colour	Meaning
Solid red	An error has occurred.
Solid blue	The robot is on standby.
Blinking blue	The robot is performing a task or is paused.
Blinking green	The robot is charging in the charging station.
Solid green	The battery is fully charged.
Blinking yellow	1. The robot is on patrol. 2. Real-time video from the front camera is displayed via the app.

Note: You can customise the activation period and scenarios of the robot light in **Settings > Light**.

4.2 Initial Settings

Before turning the robot on for the first time, there are some basic settings to do before the robot is ready to start working.

- 1 Press the **Stop** button to open the top cover.



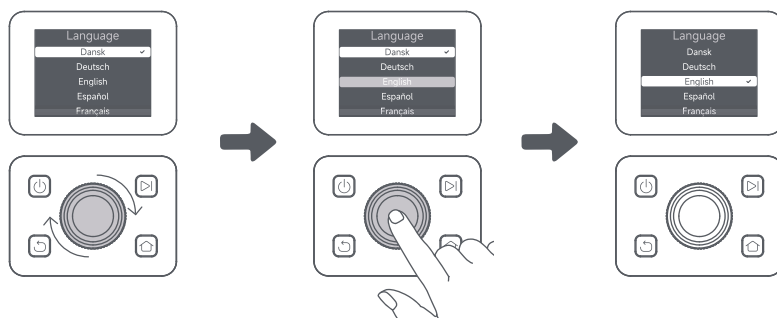
- 2 Press and hold the  button on the control panel for 2 seconds to turn on the robot.

Note: The robot will automatically turn on when it docks in the charging station.



- 3 **Select the Language You Prefer**

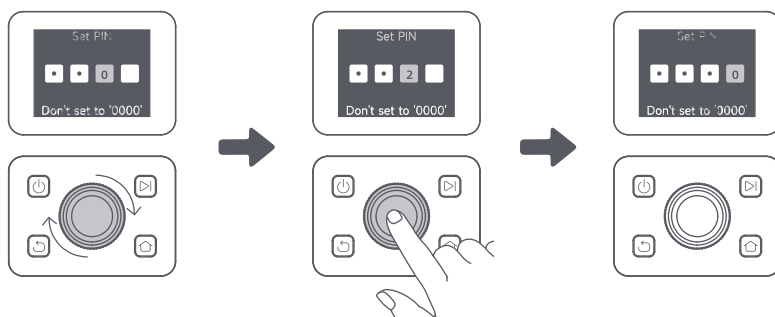
Turn the knob clockwise to go down and anticlockwise to go up to select your language. Press the knob to confirm.



- 4 **Set PIN code**

1. Turn the knob to select a number from 0 to 9. Turn clockwise to increase the number and anticlockwise to decrease it. Press the knob to confirm and set the next digit. To modify the previous digit, turn the knob anticlockwise until the number becomes 0 and keep turning it one time more.

Important: Please do not set the PIN code to "0000".



2. Enter the PIN code again to complete setting the PIN code.

Note: If two passwords do not match, please set the new password again.

5 Connect the Robot to the Internet

Please scan the QR code to download the Dreamehome app on your mobile device. After the installation, please create an account and log in.



You can also download Dreamehome app from App Store or Google Play.



The robot is installed with the Link Module that supports 4G connectivity and includes built-in GPS. However, for optimal performance, we recommend setting up a Wi-Fi connection.

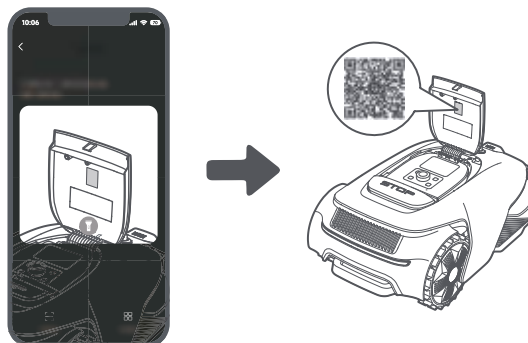
Before network setup:

- Make sure the robot and your mobile device are on the same Wi-Fi network.
- Make sure that your mobile device is within **10 m** of the robot.
- Enable Bluetooth function on your mobile device.

1. Open the Dreamehome app.

2. You can connect via one of the following methods:

- Scan the QR Code: Go to **Device** and tap **Scan QR code to connect**. Scan the QR code located inside the robot's top cover to connect.
- Add Manually: Go to **Device** and tap **Add**. Then select your robot model to connect.
- Automatic discovery: The robot will search for nearby devices. Tap your robot from the list of discovered devices to connect.

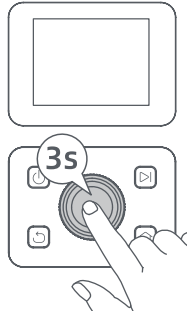


3. Follow the in-app instructions to complete the Wi-Fi network connection.

Important: Please use a single-band network of 2.4 GHz frequency or dual-band network of 2.4/5 GHz frequency.

Important: Make sure your Wi-Fi network doesn't have a firewall and isn't encrypted. Otherwise, the network setup may fail.

4. Press and hold the knob on the control panel for 3 seconds. The robot will enter Bluetooth pairing mode.



5. Follow the in-app instructions to complete the pairing.

How to unbind the robot?

The robot is automatically bound to the Dreamehome account once pairing is successful. Each device can only be bound to one account. It cannot be bound to another account at the same time.

To pair the robot with a new account, you need to unbind it first. To unbind it:

1. Open the Dreamehome app. Go to **Device**.
2. If you have multiple robots bound to your Dreamehome account, swipe left or right to access the page of the robot you want to edit.
3. Tap in the upper right corner.
4. Select **Delete**.

How to share your robot?

1. Tap in the upper right corner.
2. Select **Device Sharing**.

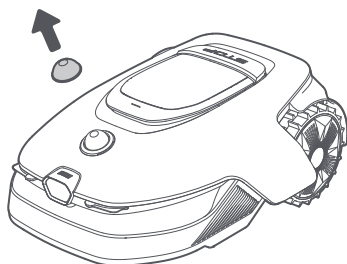
How to log out of your Dreamehome account or delete it?

1. Go to **Me** > > **Account**.
2. Select **Log Out** or **Delete Account**.

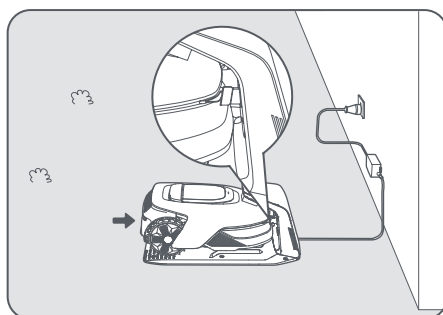
5 Map Your Garden

Before mapping, please check the following:

- The battery level of the robot is more than 50%.
- The protective cover of the LiDAR is removed.



- The top cover is closed.
- The robot correctly docks in the charging station.



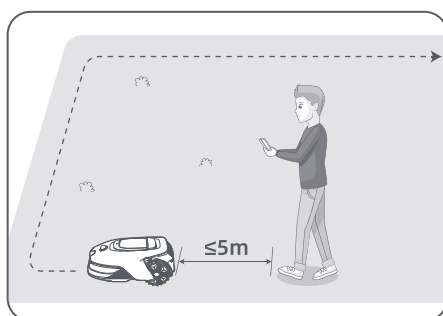
5.1 Create the Virtual Boundary

Before starting the mapping process, please keep the following in mind:

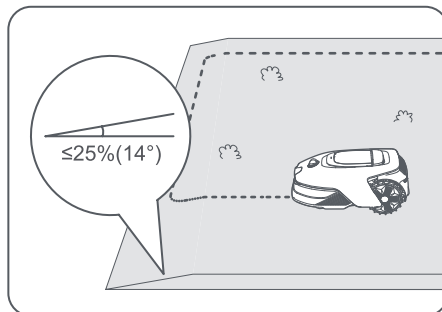
Important: Do not manually move the robot when creating the boundary, as this may cause the mapping to fail.

Important: When the mapping begins, do not remotely dock the robot in the charging station until the mapping process is complete. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.

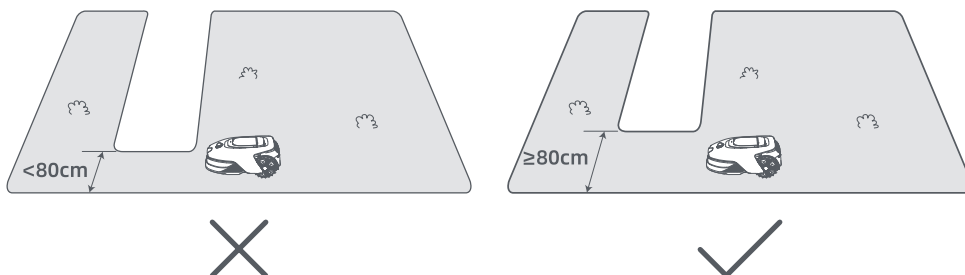
- Walk within **5 m** behind the robot during the mapping process.



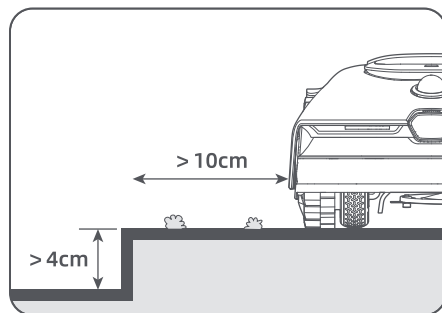
- The robot can navigate slopes with an incline up to **50% (27°)**. However, for better mowing results, it is recommended to keep the slopes of work areas below **25% (14°)**.



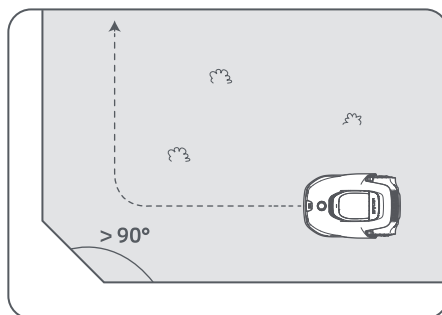
- For areas narrower than **80 cm**, please set them as paths to allow the robot to pass through (see section 5.4: **Set Path**).



- If your lawn is more than **4 cm** higher than the adjacent ground, keep the robot at least **10 cm** away from the edge. If your lawn is level with the adjacent ground, the robot can cross the perimeter for optimal mowing results along the edges.

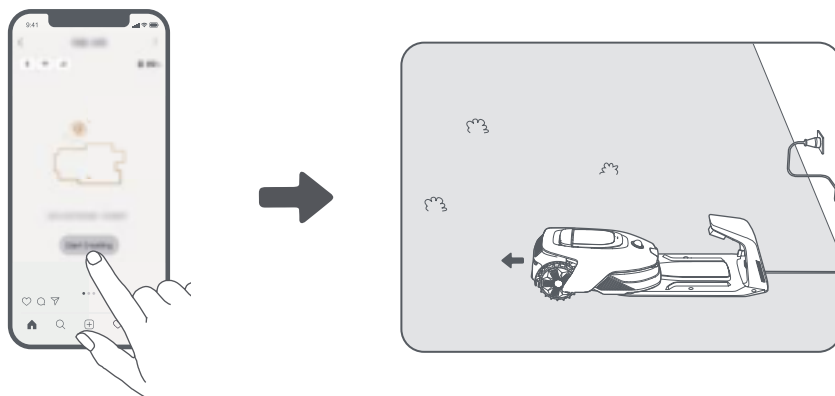


- Make sure the turning angles are greater than **90°**. Angles smaller than 90° can make it difficult for the robot to achieve a clean cut.

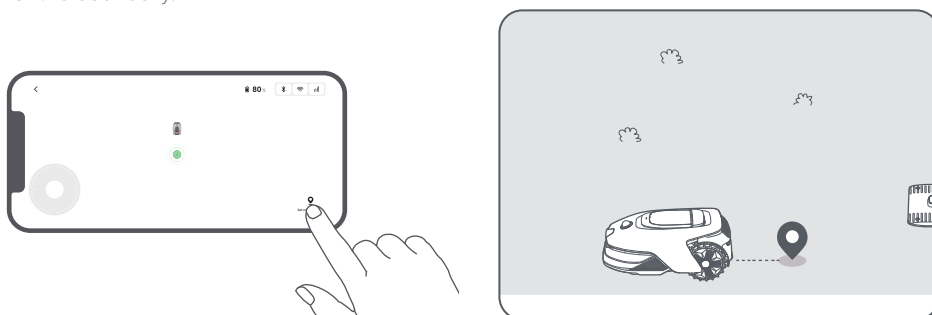


Start Mapping:

1. Tap **Start Creating** via the app, and the robot will check its status and calibrate. It will automatically leave the charging station to do the calibration. Please be careful.



2. Guide the robot remotely to the edge of your lawn and tap **Set Starting Point** to establish the starting point for the boundary.



3. Remote control the robot to move along the perimeter of your lawn to map out the work area.

Auto Boundary Detection

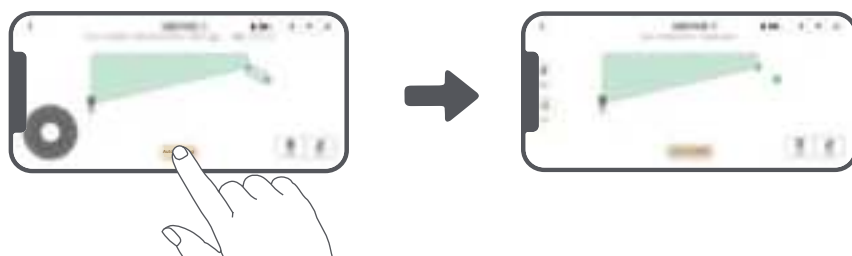
Powered by an advanced AI algorithm, the robot uses its front camera to detect grass and non-grass areas, allowing it to identify boundaries without the need for manual guidance.

After guiding the robot remotely to the lawn edge and setting the starting point, you can use **Auto Boundary Detection** mode. You can choose whether the robot should cross the perimeter for cleaner edge cutting results or stay close to it to avoid getting stuck.

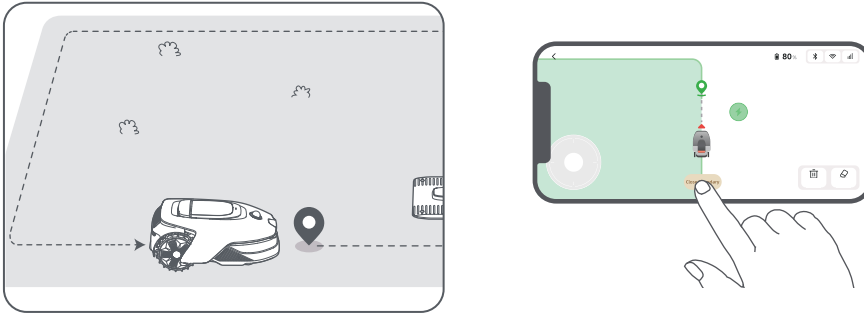
We recommend following the robot during this process. If the robot fails to accurately detect the boundaries, you can exit Auto Boundary Detection mode and switch to remote control at any time.

Important: The Auto Boundary Detection mode should be used in daylight to ensure proper visibility. Avoid using this feature in poor light or rainy conditions.

Important: Make sure the robot's front camera is clean and unobstructed

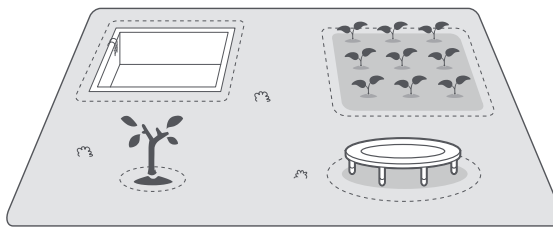


4. When the robot returns to within **1 m** of the starting point, you can tap **Close Boundary** and the boundary will automatically be completed.



5.2 Set No-Go Zone

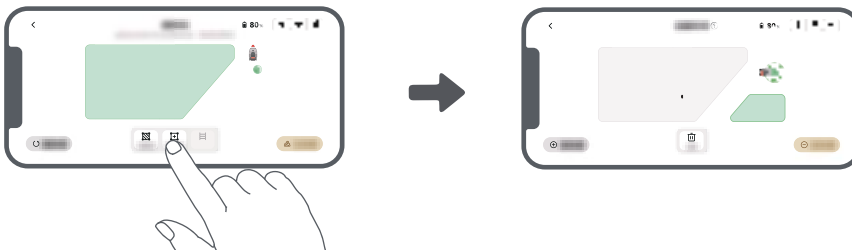
Though the robot can automatically avoid obstacles, it is still necessary to set areas with a risk of falling, such as swimming pools and sandpits, as no-go zones. For objects you want to protect (such as a flowerbed, a trampoline, a vegetable patch or an exposed tree root), please set them as no-go zones. You can tap **No-go zone** in the app to continue creating no-go zones. Alternatively, you can go to  **> Map Editing** to create or delete the no-go zones after the map is finished.



5.3 Create More Zones and Expand Existing Zones

• To Create More Zones

If your lawn is separated by roads or you have several isolated lawns, you can tap **Work zone** in the app to continue creating work areas. You can also add, delete or modify the zones in  **> Map Editing** when the map is finished.



• To Expand Existing Zones

To expand an existing zone, tap **Work zone** in the app to create the area you want to include. If the two areas overlap, they will be automatically merged. Alternatively, you can go to  **> Map Editing > Work zone** after mapping is complete to expand an existing zone.

• To Separate and Combine Zones

To divide a zone into smaller ones or to merge zones that were divided using the app into a larger one, go to

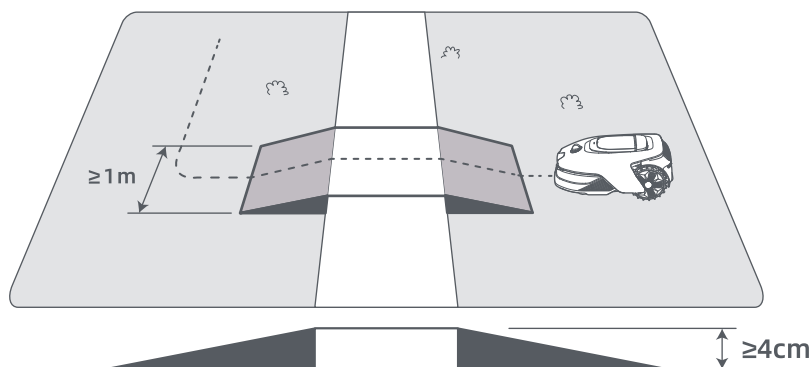
 > **Map Editing** > **Zone settings** and tap **Separate** or **Combine** in the app.

5.4 Set Path

For isolated zones, please create a path to connect them. Isolated zones without a path will be inaccessible to the robot.

Note: By default, the robot only moves along the path without mowing the grass.

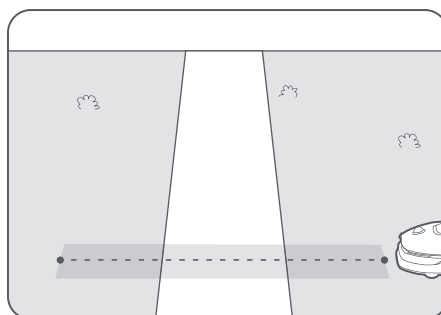
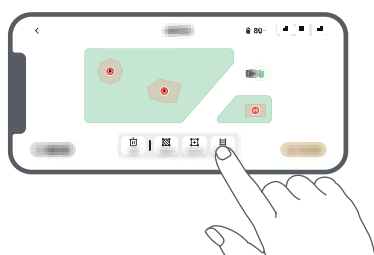
Important: If your lawn is divided by passages higher than **4 cm**, place an object with a slope equal in height to the passage (such as a ramp).



• To Connect Two Isolated Work Zones

For isolated areas, please create paths to connect them, otherwise they will be inaccessible to the robot. Tap **Path** to create a path.

Important: Make sure the beginning and end of the path are in the work area.

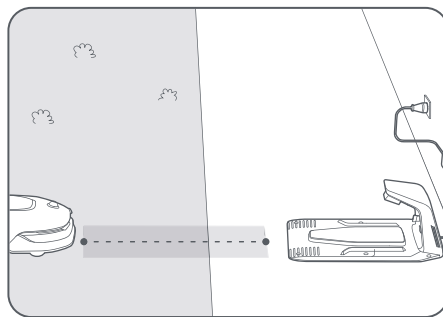
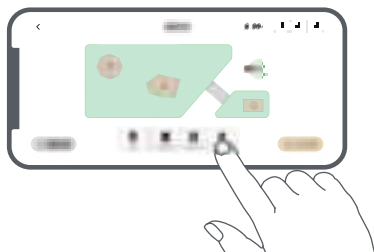


• To Connect the Work Area and the Charging Station

If your charging station is not in the work area, a path should be created to connect it to the work area. Tap **Path** to create a path that allows the robot to return to the charging station.

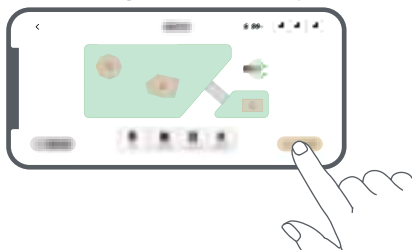
Important: Ensure that one end is inside the work area, and the other end is right in front of the charging station. It's advisable to align the path with the charging station.

Important: When creating paths to connect the work area and the charging station, do not remotely dock the robot in the charging station. Otherwise, the LiDAR may be blocked, which can cause the mapping to fail.



5.5 Finish Map

Tap **Finish Map** when work areas, paths and no-go zones are completed.



5.6 Add a Second Map

If there is no path between your front and back gardens, you can create a second map. After completing the first map, tap **Add Map** to continue creating the second one. Alternatively, you can navigate to  > **Map Editing** and tap **Add Map** after mapping is complete. Once you have finished the second map, you can switch between maps through  > **Map Editing**.

Note: After switching the map, the schedules and mowing settings of the current map will be applied.

Note: You can purchase an additional charging station to install in the second map for greater convenience. With a separate charging station installed in the second map, you only need to move the robot manually between two maps.



6 Operation

6.1 Start Mowing for the First Time

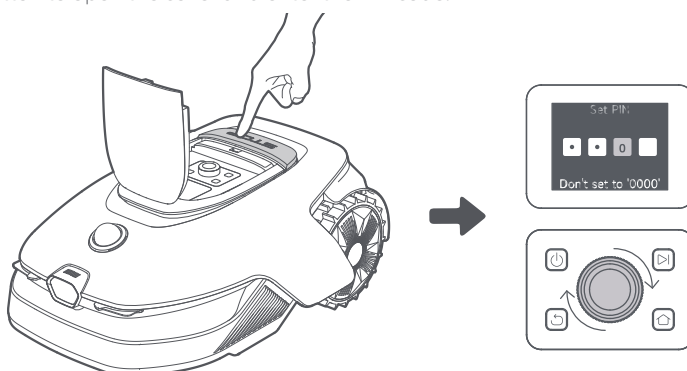
Tips before mowing:

- Use a push mower to mow the grass to a height of no more than **10 cm**.
- Clear the obstacles including debris, leaf piles, toys, wires and stones from the lawn. Make sure no children or pets are on the lawn when the robot is mowing.
- Fill in the holes in the lawn.
- Set your mowing preferences in the app in advance (such as mowing efficiency, mowing height and mowing direction).



a) Start via the control panel

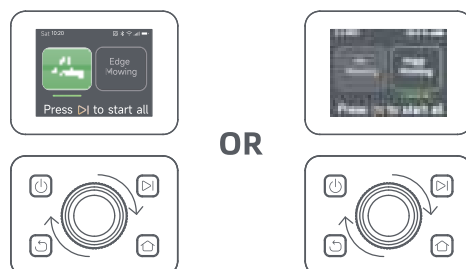
1. Press **Stop** button to open the cover and enter the PIN code.



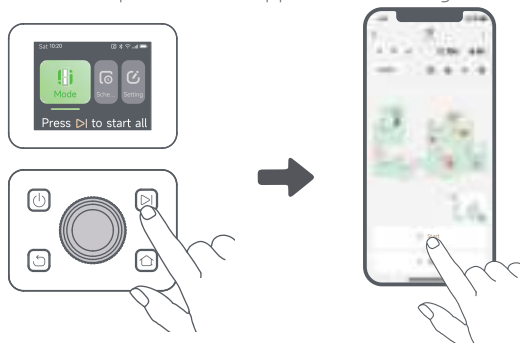
2. Select "Modes" on the display and press the knob.



3. Turn the knob to select the mowing mode.



4. Press the **▶** button, then **close the top cover** in 5 seconds. The robot will leave the charging station and start all-area mowing. You can also tap **Start** in the app to start mowing.



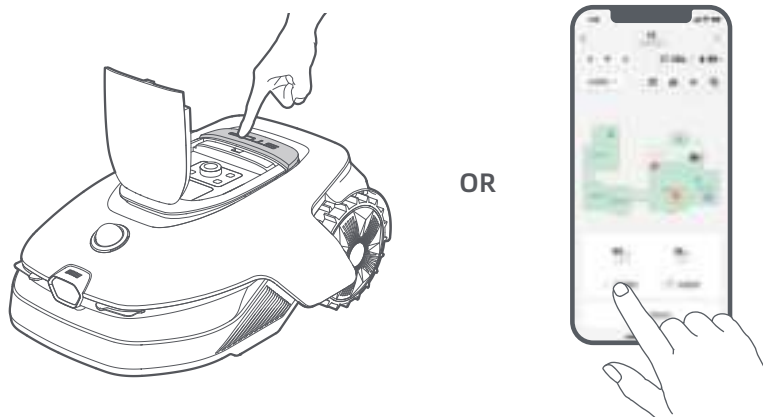
b) Start via the app

1. Open the app.
2. Select a mowing mode and tap **Start** to start mowing.

6.2 Pause

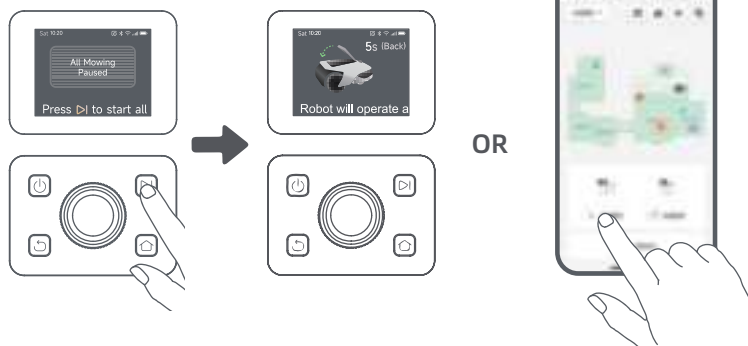
To pause the current mowing task, you can press the **Stop** button on the robot or tap **Pause** in the app.

Note: The robot cannot be started directly through the app after the **Stop** button is pressed. To resume operation, enter your PIN code on the control panel.



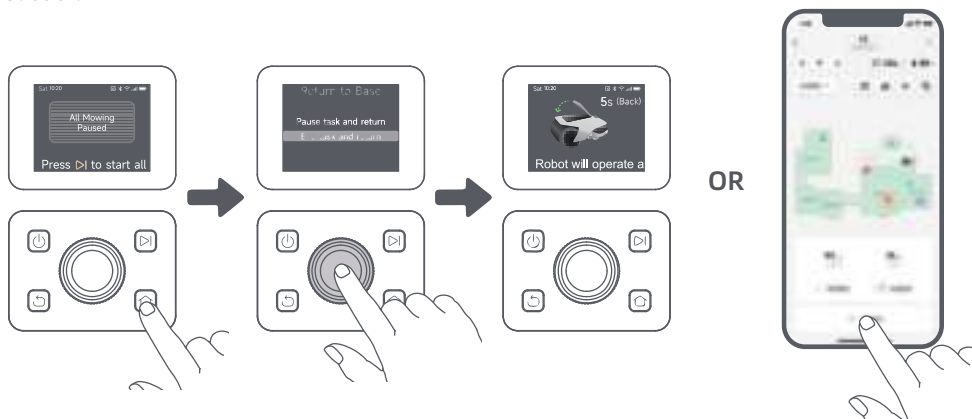
6.3 Resume

To resume the task when the robot is paused, press the **▶** button, then **close the top cover** in 5 seconds. The robot will resume the previous mowing task. Alternatively, you can tap **Continue** in the app to resume the mowing task.



6.4 Return to the Charging Station

To send the robot back to its charging station, press the  on the control panel. Confirm to pause or cancel the current task, then **close the top cover** within 5 seconds. The robot will automatically return to the charging station to recharge. Alternatively, you can select **Start Returning to Station** in the app to send the robot back.



7 Dreamehome App

Where You Can Explore More

Dreamehome app is more than a remote control. There are many things you can do through the app: completing various settings remotely, experiencing different mowing modes, editing the map freely and adjusting mowing schedules.

7.1 Mowing Modes

The robot offers various mowing modes. You can switch between modes through the app including All-Area Mowing, Zone Mowing, Edge Mowing, Spot Mowing and Manual Mode.



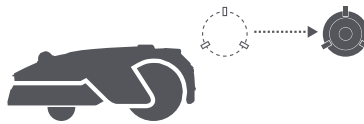
7.2 Mowing Shapes

Customise your lawn by adding shapes through  > **Map Editing** > **Shapes** in the app. Defined shapes will be excluded from mowing in all mowing modes. You can modify their position, size, or remove them in **Shapes**.



7.3 EdgeMaster™ Blade Disc

The EdgeMaster™ blade disc is designed to move to the side when it reaches the lawn edges, ensuring a cleaner cut. To enable this feature, go to  > **Edge Mowing Settings** > **EdgeMaster™** in the app.



7.4 Schedule

After the first map is completed, the robot automatically creates two weekly mowing schedules according to the lawn size, which are "**Spr/Sum Schedule**" and "**Aut/Win Schedule**". You can tap  in the app to do detailed schedule settings. With the schedule function, you can completely leave the daily mowing work to the robot. You only need to maintain the robot regularly.

Note: If you worry that the robot may disturb you or your neighbours when it works autonomously during certain hours, you can go to **Settings > Do Not Disturb** and set **Do Not Disturb** time in the app.



7.5 Child Lock

If you worry that children may operate the robot, navigate to **Settings** and enable the **Child Lock** function in the app. With this function enabled, the robot will be locked if no operations are performed for 5 minutes when the cover is open.



7.6 Rain Protection

If you worry that adverse weather conditions may affect the mowing work, you can enable **Rain Protection** function in **Settings** on the control panel or in the app. When this function is enabled, the robot automatically pauses mowing and returns to the charging station when it rains. You can set the rain protection time in the app.

Note: Mowing wet grass can damage your lawn. It is advisable to extend the protection duration to allow the grass to get dry before mowing again. The default protection time is 3 hours, and you can increase it in the app.



7.7 Frost Protection

If the temperature drops below **6° C**, mowing can permanently damage the lawn. The battery will not charge as a safety measure. To prevent this, you can enable the **Frost Protection** feature in the **Settings**, either through the control panel or the app. This will automatically pause mowing and send the robot back to the charging station when the temperature falls below **6° C**. The robot will resume mowing once the temperature rises above **11° C**.



7.8 Security Features

The robot comes with multiple anti-theft features, powered by the built-in GPS in the Link module for added security. Additionally, the front camera can detect human presence, making the robot an effective garden guardian.



7.8.1 Lift Alarm

With this function enabled, an alarm will go off immediately when the robot is lifted, and the robot will be locked. To resume operation, enter the PIN code on the robot first.



7.8.2 Off-Map Alarm

With this function enabled, the robot will be locked and alarm will go off immediately if it is away from the map.



7.8.3 Real-Time Location

With this function enabled, you can view the current location of the robot in Google Maps.



7.8.4 Human Presence Detection Alert

When enabled, the robot will notify you upon detecting human presence.



7.8.5 Real-time Video

Tap  to view a live video feed from the robot's front camera, allowing you to monitor your garden anytime, anywhere.



7.8.6 Patrol

While the robot is on standby, you can send it to patrol specific boundaries or spots in your garden via the app. To access this feature, go to  > **Patrol**.



7.9 Custom Charging Period

To customise the robot's charging period to specific hours, you can enable the **Custom Charging Period** function through **Settings > Charging** in the app. When activated, the robot will charge itself to 20% when the battery level is low, provided there are no mowing tasks. It will complete a full charge only during the designated charging period. You can also customise the **Battery Level for Auto-Recharge** and **Battery Level for Resuming Tasks** to set the battery levels at which the robot will automatically return to the charging station or resume unfinished mowing tasks.



Note: Dreame development team will continuously conduct **OTA (Over-the-Air)** updates and maintenance on the firmware and app. Please check for update notifications or enable the **Auto-update** function to keep the firmware and app up-to-date and enjoy more features.

8 Maintenance

For better performance and lifespan of the robot, please clean it regularly and replace worn parts according to the frequency below:

Part	Replacement Frequency
Blades	Every 6-8 weeks or sooner
Cleaning brush	Every 12 months or sooner

Note: You can check the remaining time for blades and the cleaning brush by navigating to **Settings > Consumables & Maintenance** in the app. After replacing any consumables as prompted, go to the details page for the consumable and tap **I've Replaced It** to reset the timer.

Note: If you have designated areas in your garden for routine robot cleaning and servicing, you can set Maintenance Points on the map by navigating to **Settings > Head to Maintenance Point > Edit Point**. Once the maintenance points are set, you can simply tap **Go** and direct the robot to the designated locations for easy servicing.

8.1 Cleaning

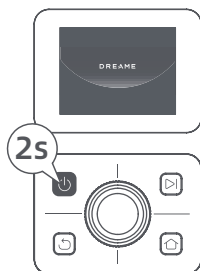
Regularly clean your robot to prevent grass clippings and dirt from accumulating and clogging the blade disc and drive wheels, which can affect its mowing, docking, and movement performance. We recommend using a cleaning kit, available at local stores or online.

⚠ Warning: Before cleaning, please turn off the robot and unplug the charging station.

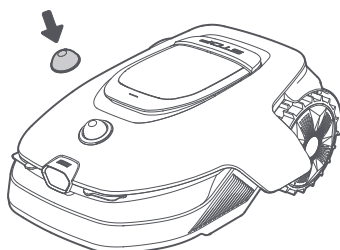
Caution: Please make sure LiDAR protective cover is on the LiDAR before turning the robot upside down to avoid damages to the LiDAR.

• The Housing, Chassis and Blade Disc:

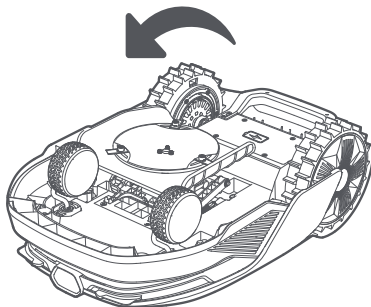
1. Turn the robot off.



2. Cover the LiDAR with its protective cover.

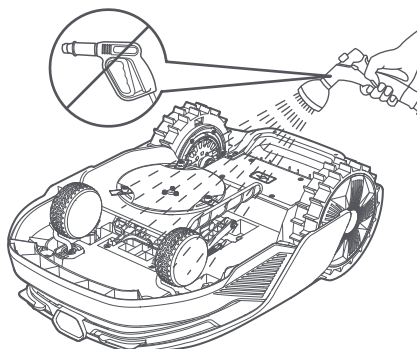


3. Turn the robot upside down.

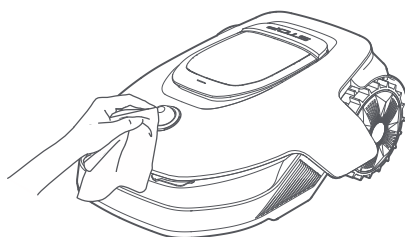


4. Clean the housing, blade disc and chassis with a hose.

⚠ Warning: Do not touch the blades when cleaning the chassis. Please wear gloves when cleaning.
Caution: Please do not use a high-pressure washer for cleaning. Do not use detergents for cleaning.

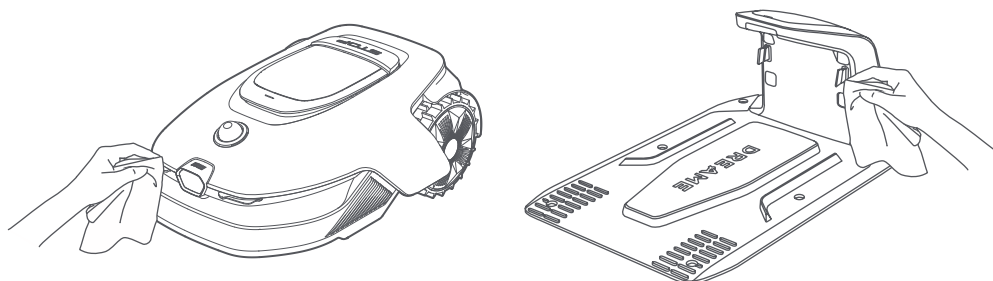


5. Use a lint-free cloth to carefully clean the LiDAR sensor.



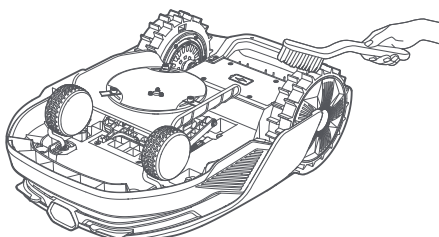
• Charging Contacts and Front Camera:

Use a clean cloth to wipe the charging contacts on the robot and the charging station, and also clean the front camera. Keep the charging contacts and the front camera dry after cleaning.



• Drive Wheels:

Use a brush to remove mud from the wheels to ensure good grip.



8.2 Replacing the Components

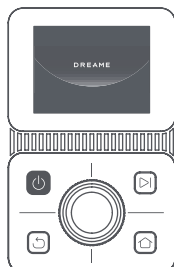
• Replacing the Blades

To keep the blades sharp, please replace the blades regularly. It is recommended to replace the blades every **6-8 weeks** or sooner. Please only use the Dreame genuine blades.

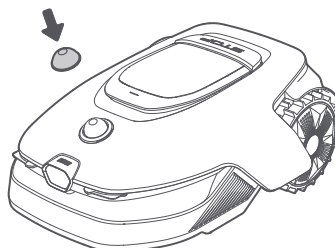
⚠ Warning: Please turn off the robot. Wear protective gloves before replacing the blades.

Note: Please replace all three blades at the same time to ensure a balanced cutting system.

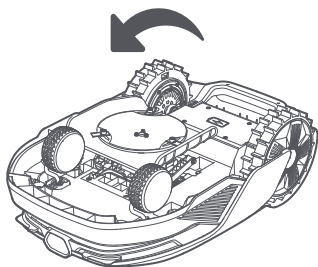
1. Turn off the robot.



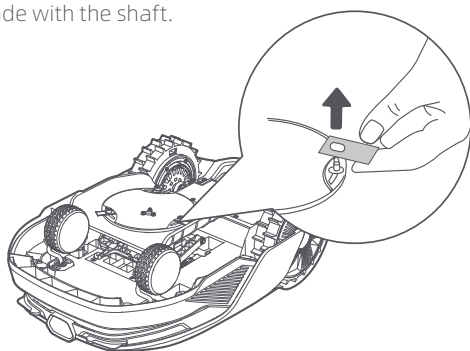
2. Cover the LiDAR with its protective cover.



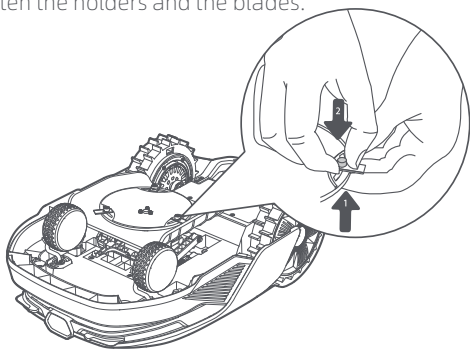
3. Put the robot on a soft surface and turn it upside down.



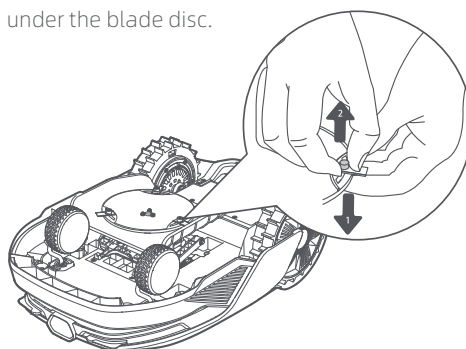
5. Remove the blade by aligning the hole of the blade with the shaft.



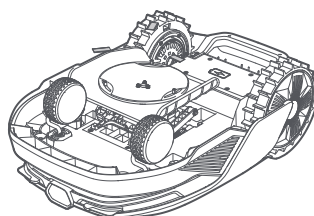
7. Press the button under the blade disc and align the hole of the holder with the shaft to fasten the holders and the blades.



4. Remove the holder by pressing the button under the blade disc.



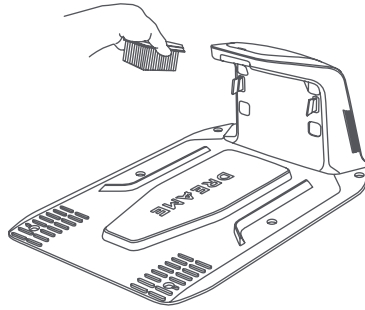
6. Remove 3 blades and holders.



8. Make sure the blades can rotate freely.

• Replacing the Cleaning Brush

When the cleaning brush for the LiDAR sensor wears out, its bristles may fray or deteriorate, affecting its cleaning performance. Please replace the cleaning brush regularly to keep a good cleaning result. It is recommended to replace the cleaning brush every **12 months** or sooner.



9 Battery

For long-term storage, charge the robot every 6 months to protect the battery. Battery damage caused by over-discharge is not covered by the limited warranty. Do not charge the battery at an ambient temperature **above 45° C** or **below 6° C**. The long-term storage temperature for the battery should be **between -10 and 35° C**. To minimize the damage, the recommended storage temperature for the battery is **between 0 and 25° C**.

Note: The lifespan of the robot's battery depends on frequency of usage and hours of operation. If the battery is damaged or cannot be charged, do not dispose of the obsolete or faulty battery arbitrarily. Please obey local recycling regulations.

Low-Power Charging Mode:

When the low-power charging mode is activated, functions unrelated to charging will be disabled (the display and network will be turned off).

- To enable low-power charging mode, press and hold the  button and the  button simultaneously, and press the  button 5 times quickly at the same time. You will hear a voice prompt: Low-power charging mode is on.
- To disable low-power charging mode, restart the robot or press the  button 5 times quickly.

10 Winter Storage

• The Robot

1. Charge the battery fully before turning the robot off.
2. Clean the robot thoroughly before putting it into storage in winter.
3. Put on the LiDAR protective cover.
4. Store the robot inside in a dry place, at a temperature **above 0° C**.

• Charging Station

Unplug the charging station and store it in a dry and cool place, away from direct sunlight.

Note: After winter storage, please reinstall the charging station and place the robot in it to charge. If you reinstall the charging station in a different location, the robot will automatically update the station's location as soon as it charges and leaves the station. If you encounter positioning errors because of major changes in your garden, it's recommended to remap the area.

11 Transport

For long distance transport, ensure that the robot is turned off. It is recommended to use the original packaging. Please put on the LiDAR protective cover.

 **Warning:** Please turn the robot off before transporting it.

 **Warning:** Lift the robot by the rear handle, keeping the blade disc away from your body.

12 Troubleshooting

Issue	Cause	Solution
The robot is not connected to the app.	1. The robot is not within Wi-Fi signal coverage or Bluetooth range. 2. The robot is turned off or is restarting.	1. Check if the robot has completed the process of turning on. 2. Check if the router is working properly. 3. Move closer to the robot to establish a Bluetooth connection.
Robot lifted.	The wheel is not on the ground.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Enter the PIN code on the robot and confirm. 3. The robot can't cross objects higher than 4 cm. Please keep the ground even where it is working.
Robot tilted.	The robot tilts more than 37°.	1. Put the robot back on flat ground. 2. Enter the PIN code on the robot and confirm. 3. The robot cannot climb slopes greater than 50% (27°).
Robot trapped.	The robot is trapped and fails to get out.	1. Remove the surrounding obstacles and then retry. 2. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. If you continue to encounter this problem, please retry after the robot is in the charging station. 3. Check if there are holes in the ground. Fill in the holes before mowing to prevent the robot from being trapped. 4. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can adjust the obstacle avoidance height or use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the robot from being trapped. 5. If the robot is often trapped in this location, you can set it as a no-go zone.
Left/right rear wheel error.	The wheel cannot rotate or the wheel motor has a problem.	1. Clean the rear wheels and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Blade disc can't rotate.	The blade disc cannot rotate normally or the cutting motor has a problem.	1. Clean the blade disc and then retry. 2. Check if the surrounding grass is taller than 10 cm. You can use a push mower to mow the lawn in advance to prevent the blade disc from being blocked by tall grass. 3. Check if there is water under the blade disc. If there is any, move the robot to a dry place and then retry. 4. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 5. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The blade disc fails to move up or down.	The blade disc fails to move up or down.	1. Clean the blade disc and then retry. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.

Issue	Cause	Solution
The blade disc cannot move to the side.	The blade disc cannot move to the side.	1. Clean the cutting system and remove any debris or foreign objects. 2. If you continue to encounter this error, you can disable the EdgeMaster™ function first. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Bumper error.	The front bumper sensor is constantly triggered.	1. Check if the robot is trapped somewhere. 2. Gently tap the bumper and make sure it bounces back. 3. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Charging error.	The robot docks in the charging station, but the charging current or voltage has a problem.	1. Check if the charging station is correctly connected to power. 2. Check if the charging contacts on the robot and the charging station are clean. 3. After checking is finished, try docking the robot in the charging station again. 4. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature too high.	Battery temperature is $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Use the robot where ambient temperature is below 40°C. You can wait until the battery temperature decreases automatically. 2. You can turn off the robot and restart it after a while. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Battery temperature is high.	Battery temperature is $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Charging may fail when battery temperature is above 45°C. 2. Use the robot where ambient temperature is below 40°C.
Battery temperature is low.	Battery temperature is $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Charging may fail when battery temperature is below 6°C. 2. Use the robot where ambient temperature is above 6°C.
LiDAR is blocked.	LiDAR is blocked (for example the LiDAR protective cover is not removed).	1. Remove the lidar protective cover and then retry. 2. If lidar on the top of the robot is very dirty, clean it with a lint-free cloth and then retry.
LiDAR malfunction.	LiDAR is very dirty or there is a sensor error.	1. Check if the lidar is dirty. Clean it if necessary and then try again. 2. If you continue to encounter this error, try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
LiDAR is dirty.	LiDAR is dirty.	Wipe the LiDAR sensor on top of the robot with a clean cloth. Keep the LiDAR dry after cleaning.

Issue	Cause	Solution
LiDAR temperature is high.	LiDAR temperature is $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	1. The robot will automatically try to return to the charging station to cool down. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40°C. 3. Place the robot in a shaded, cool, and well-ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. The robot will automatically resume operation once the alarm stops. 5. If the problem persists, please contact after-sales service.
LiDAR temperature is too high.	LiDAR temperature is $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	1. The LiDAR is turned off due to high temperatures. 2. Ensure the robot operates at an ambient temperature below 40°C. 3. Place the robot in a shaded, cool, and well-ventilated area. The alarm will stop when the temperature drops to a normal range. 4. If the problem persists, please contact after-sales service.
Robot is lost.	Positioning is lost.	1. Check if the LiDAR on the top of the robot is dirty. Dirt will affect the positioning. 2. Manually move the robot to an open place inside the map and try starting the task again. 3. If the positioning is not recovered, remote control the robot back to the charging station via the app, and then start the mowing task.
Sensor error.	Sensor error.	1. Restart the robot and retry. 2. If the problem persists, please contact the after-sales service.
The robot is in the no-go zone.	The robot is in the no-go zone.	1. Manually move the robot out of the no-go zone and then retry. 2. Remotely control the robot through the app to move it out of the no-go zone, and then retry.
The robot is outside the map.	The robot is outside the map.	1. Manually move the robot inside the map, and then retry. 2. Remote control the robot back inside the map via the app, and then retry.
Emergency stop is activated.	The Stop button on the robot is pressed.	Enter the PIN code on the robot and confirm.
Low battery. The robot will shut down soon.	Battery level is $\leq 10\%$.	Dock the robot in the charging station to charge.
The robot is away from the map. Risk of being stolen.	The robot is away from the map.	1. Enter the PIN code on the robot and confirm. 2. You can disable the Off-Map Alarm in Settings in the app.

Issue	Cause	Solution
Failed to return to the charging station.	The robot cannot find the charging station when returning to the charging station.	1. Check if there are obstacles blocking the robot. Remove the obstacles and retry. 2. Remote control the robot back to the charging station via the app.
Failed to dock in the charging station.	The robot finds the charging station but fails to dock.	1. Check if the reflective films on the station are dirty or blocked. 2. Check if there are obstacles in front of the station. 3. Check if the station is moved. 4. Check if the baseplate is covered with thick mud. 5. Check if the station is on a slope. 6. Check if the station has power. 7. Help the robot dock in the charging station by using the remote control or manually.
Positioning failed.	Positioning fails when the robot tries to start a mowing task.	1. The lidar may be obstructed. Manually move the robot to a flat and open place inside the map and try starting the task again. 2. If you continue to encounter this error, please retry after the robot is docked in the charging station.
Insufficient space for turning in front of the station.	Insufficient space for turning in front of the station.	1. If the station is placed at the edge of the map or within it, ensure there is at least 1 m of free space between the front area of the station's baseplate and the boundary of the map; otherwise, the robot may not be able to make turns. 2. Relocate the station, or change the map in Map Editing.
Path obstructed.	Path obstructed.	1. Check if a no-go zone is set in the path. 2. Check if there are obstacles blocking the robot. 3. If the robot still cannot pass, delete the path in Map Editing and set a new one.
The front camera is dirty.	The front camera is dirty.	Wipe the front camera with a clean cloth.
There is an issue with the front camera.	There is an issue with the front camera.	1. Wipe the front camera with a clean cloth. 2. Try restarting the robot. 3. If the problem persists, please contact the after-sales service.
Front camera blocked.	Front camera blocked.	Wipe the front camera with a clean cloth.
Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	Boundary detection error occurs during Auto-Mapping.	1. Ensure that the lighting conditions are suitable, neither too bright nor too dim. 2. Confirm that the weather is clear, avoiding fog or rain. 3. Ensure that the front camera is clean and unobstructed. 4. Ensure that the ground surface is even, as bumps may affect detection. 5. If boundary detection continues to fail, switch to remote control mode for mapping.

13 Specifications

Basic information	Product name	Dreame Roboticmower A2
	Brand	Dreame
	Model	MXXA8210
	Dimensions	666 × 444 × 273 mm
	Weight (battery included)	16.4 kg
Mowing	Recommended working capacity	3,000 m ²
	Mowing efficiency	Standard: 1,000 m ² /day Efficient: 2,000 m ² /day
	Mowing height	30~70 mm
	Mowing width	22 cm
	Charging time ^[2]	65 min
Noise emissions	Sound power level LWA	54 dB(A)
	Sound power uncertainties KWA	3 dB(A)
	Sound pressure level LpA	46 dB(A)
	Sound pressure uncertainties KpA	3 dB(A)
Working condition	Operating temperature	0~50° C Recommended: 10~35° C
	Long-term storage temperature	-10~35° C Recommended: 0~25° C
	IP-classification	Robot: IPX6 Charging station: IPX4 Power supply: IP67
	Maximum slope for mowing area	50% (27°)
Connectivity	Bluetooth frequency range	2400.0~2483.5 MHz
	Max. RF Power	802.11b: 16±2dBm(@11Mbps) 802.11g: 14±2dBm(@54Mbps) 802.11n: 13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400~2483.5M)
	Link service ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Driving motor	Driving speed under remote control	0.45 m/s-0.8 m/s
	Driving speed when mowing	Standard: 0.35 m/s Efficient: 0.6 m/s
	Motor type	Hub motor
Cutting motor	Speed	2200/min
Battery (robot)	Battery model	MBPA14
	Battery type	Lithium-ion battery
	Rated capacity	5000 mAh
	Rated voltage	18 V DC
Power supply	Charger model	MPAA10
	Input voltage	100~240 V AC
	Output voltage	20 V DC
	Output current	3 A
Charging station	Charging station model	MCA10
	Input voltage	20 V DC
	Output voltage	20 V DC
	Input current	3 A
	Output current	3 A
Accessories	Spare blades and holders	81
	Blade model	MBKA10/MQBA10

Standards	Band	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Max RF Output Power	GNSS	Frequency band
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] Charging time applies when the robot automatically returns to the charging station at low battery.

[3] Countries/Regions covered: Albania, Andorra, Austria, Belgium, Bosnia and Herzegovina, Bulgaria, Croatia, Cyprus, Czech Rep, Denmark, Estonia, Finland, France, Germany, Greece, Guernsey, Hungary, Iceland, Ireland, Italy, Kosovo, Latvia, Liechtenstein, Lithuania, Luxembourg, Macedonia, Malta, Moldova, Monaco, Montenegro, Netherlands, Norway, Poland, Portugal, Romania, Serbia, Slovakia, Slovenia, Spain, Sweden, Switzerland, UK, Ukraine.

Note: The specifications are subject to change as we continually improve our product. For the latest information, please visit our website at <https://global.dreametech.com>.

Übersetzung der Originalbetriebsanleitung

Inhaltsverzeichnis

1 Sicherheitshinweise	P46
2 Produkteinführung	P50
3 Installation	P54
4 Vorbereitung zur Inbetriebnahme	P56
5 Karte Ihres Gartens erstellen	P62
6 Bedienung	P67
7 Dreamehome App	P70
8 Wartung	P73
9 Akku	P77
10 Einlagerung in der Winterzeit	P77
11 Transport	P77
12 Fehlersuche und -behebung	P78
13 Technische Daten	P83

1 Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

- Lesen Sie die Originalbetriebsanleitung sorgfältig durch, bevor Sie das Produkt verwenden.
- Verwenden Sie mit dem Produkt nur die von Dreame empfohlenen Zubehörteile. Andere Verwendungen sind nicht zulässig.
- Kinder dürfen sich nicht in der Nähe des Geräts aufhalten oder mit diesem spielen, wenn es in Betrieb ist.
- Verwenden Sie das Gerät nicht in Bereichen, wo sich Personen der Anwesenheit des Geräts nicht bewusst sind.
- Laufen Sie nicht schnell, wenn Sie das Gerät manuell mit der Dreamehome App bedienen. Gehen Sie immer zu Fuß, achten Sie auf Ihre Schritte an Steigungen, und achten Sie stets auf das Gleichgewicht.
- Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.
- Wenn Sie das Gerät in öffentlichen Bereichen einsetzen, stellen Sie Warnschilder mit folgendem Text um den Arbeitsbereich auf: „Warnung! Automatischer Rasenmäher! Abstand zum Gerät halten! Kinder beaufsichtigen! “
- Tragen Sie bei der Bedienung des Geräts festes Schuhwerk und lange Hosen.
- Legen Sie Arbeitsbereiche oder Fahrwege nicht über öffentliche Verkehrs- oder Gehwege, um Schäden am Gerät und Unfälle mit Fahrzeugen und Personen zu vermeiden.
- Berühren Sie bewegliche, gefährliche Teile, wie z. B. den Schneidkopf, nicht, bevor er zum Stillstand gekommen ist.
- Bei Verletzungen oder Unfällen ärztliche Hilfe aufsuchen.
- Schalten Sie das Gerät AUS, bevor Sie Blockaden beseitigen, Wartungsarbeiten durchführen oder das Gerät untersuchen. Wenn das Gerät ungewöhnlich vibriert, überprüfen Sie es vor der Wiederinbetriebnahme auf Schäden. Verwenden Sie das Gerät nicht, wenn Komponente(n) defekt ist/sind.
- Verlegen Sie das Hauptkabel nicht an Stellen, an denen sich das Gerät mähen könnte. Befolgen Sie die Anweisungen für die Kabelinstallation.
- Laden Sie das Gerät nur mit der im Lieferumfang enthaltenen Ladestation auf. Bei unsachgemäßer Verwendung besteht die Gefahr eines Stromschlags, einer Überhitzung oder des Austretens von ätzender Flüssigkeit aus dem Akku. Im Falle des Austretens von Elektrolyt spülen Sie die betroffene Stelle mit Wasser/ Neutralisierungsmittel aus und suchen Sie einen Arzt auf, wenn die ätzende Flüssigkeit in Ihre Augen gelangt ist.
- Beim Anschluss des Hauptkabels an die Steckdose ist ein Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem maximalen Auslösestrom von 30 mA zu verwenden.
- Benutzen Sie nur von Dreame empfohlene Original-Akkus. Die Gerätesicherheit kann mit nicht originalen Akkus nicht gewährleistet werden. Verwenden Sie keine nicht wiederaufladbaren Batterien.
- Halten Sie Verlängerungskabel von beweglichen, gefährlichen Teilen fern, um Beschädigungen an den Kabeln zu vermeiden, die zum Kontakt mit stromführenden Elementen führen können.
- Die Abbildungen in dieser Anleitung dienen nur als Referenz. Bitte beziehen Sie sich auf die tatsächlichen Produkte.
- Lassen Sie niemals Kinder, Personen mit eingeschränkten körperlichen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangelnder Erfahrung und Kenntnissen sowie Personen, die mit diesen Anweisungen nicht vertraut sind, das Gerät benutzen.
- Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor Sie es nicht aus der Steckdose gezogen haben. Wenn das Kabel während des Betriebs beschädigt wird, ziehen Sie den Netzstecker aus der Steckdose. Ein abgenutztes oder beschädigtes Kabel erhöht die Gefahr eines Stromschlags und sollte von Fachpersonal ausgetauscht werden.
- Schieben Sie das Gerät nicht mit Gewalt oder zu schnell, da dies das Gerät beschädigen kann.
- Um die Einhaltung der Anforderungen an die RF-Exposition zu gewährleisten, sollte ein Abstand von 35 cm

zwischen dem Gerät und dem Menschen eingehalten werden.

- Benutzen Sie zum Aufladen des Akkus nur das mit diesem Gerät mitgelieferte abnehmbare Netzteil.

1.2 Sicherheitshinweise für die Installation

- Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen Personen darauf stoßen könnten.
- Installieren Sie die Ladestation nicht in Bereichen, in denen die Gefahr von stehendem Wasser besteht.
- Installieren Sie die Ladestation (einschließlich des Zubehörs) nicht in einem Umkreis von 60 cm von brennbarem Material. Eine Fehlfunktion oder Überhitzung der Ladestation und des Netzteils kann eine Brandgefahr darstellen.

1.3 Sicherheitshinweise für den Betrieb

- Halten Sie Ihre Hände und Füße von den rotierenden Schneidmessern fern. Halten Sie Ihre Hände und Füße nicht in die Nähe oder unter das Gerät, wenn es eingeschaltet ist.
- Heben oder bewegen Sie das Gerät nicht, wenn es eingeschaltet ist.
- Aktivieren Sie den Parkmodus oder schalten Sie das Gerät AUS, wenn sich Personen, insbesondere Kinder oder Tiere, im Arbeitsbereich aufhalten.
- Achten Sie darauf, dass sich keine Gegenstände wie z. B. Steine, Äste, Gartenwerkzeuge oder Spielzeug auf dem Rasen befinden. Andernfalls können die Schneidmesser beschädigt werden, wenn sie mit einem Gegenstand in Berührung kommen.
- Legen Sie keine Gegenstände auf das Gerät oder die Ladestation.
- Betreiben Sie das Gerät nicht, wenn die STOPP-Taste nicht funktioniert.
- Verhindern Sie Zusammenstöße zwischen dem Gerät und Menschen oder Tieren. Wenn eine Person oder ein Tier in den Laufweg des Geräts gerät, halten Sie es sofort an.
- Schalten Sie das Gerät immer AUS, wenn es nicht in Betrieb ist.
- Verwenden Sie das Gerät nicht gleichzeitig mit einem Versenkregner. Verwenden Sie die Zeitplanfunktion, um sicherzustellen, dass das Produkt und der Versenkregner nicht gleichzeitig in Betrieb sind.
- Platzieren Sie den Verbindungskanal nicht dort, wo Versenkregner installiert sind.
- Betreiben Sie das Gerät nicht bei stehendem Wasser im Arbeitsbereich, wie z. B. bei starkem Regen oder Wasseransammlungen.

1.4 Sicherheitshinweise für die Wartung

- Schalten Sie das Gerät bei Wartungsarbeiten AUS.
- Stellen Sie sicher, dass das Gerät nach dem Waschen in seiner normalen Ausrichtung auf den Boden gestellt wird und nicht verkehrt herum.
- Drehen Sie das Gerät nicht um, um das Gehäuse zu reinigen. Wenn Sie es zu Reinigungszwecken umdrehen, achten Sie darauf, dass Sie es anschließend wieder in die richtige Ausrichtung bringen. Diese Vorsichtsmaßnahme ist notwendig, um zu verhindern, dass Wasser in den Motor eindringt und den normalen Betrieb beeinträchtigt.
- Ziehen Sie den Stecker aus der Ladestation oder betätigen Sie die Sperrvorrichtung, bevor Sie die Ladestation reinigen oder Wartungsarbeiten daran durchführen.
- Verwenden Sie zum Reinigen des Geräts weder einen Hochdruckreiniger noch Lösungsmittel.

1.5 Sicherheit des Akkus

Lithium-Ionen-Akkus können bei Zerlegung, Kurzschluss, Einwirkung von Wasser, Feuer oder hohen Temperaturen explodieren oder einen Brand verursachen. Behandeln Sie sie mit Vorsicht, zerlegen oder öffnen Sie den Akku nicht, und vermeiden Sie jede Form von elektrischer/mechanischer Fehlbedienung. Bewahren Sie den Akku vor direktem Sonnenlicht geschützt auf.

1. Verwenden Sie nur das vom Hersteller mitgelieferte Akku-Ladegerät und -Netzteil. Die Verwendung eines ungeeigneten Ladegeräts bzw. einer ungeeigneten Stromversorgung kann zu Stromschlag und/oder

Überhitzung führen.

2. VERSUCHEN SIE NICHT, AKKUS ZU REPARIEREN ODER ZU MODIFIZIEREN! Reparaturversuche können zu schweren Verletzungen aufgrund von Explosionen oder Stromschlag führen. Die bei einem Leck austretenden Elektrolyte sind ätzend und giftig.

3. Dieses Gerät enthält Akkus, die nur von Fachpersonal ausgetauscht werden können.

1.6 Restrisiken

Tragen Sie beim Auswechseln der Schneidmesser stets Schutzhandschuhe, um Verletzungen zu vermeiden.

1.7 Symbols and Decals

	WARNUNG - Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen.
	WARNUNG - Halten Sie während des Betriebs einen sicheren Abstand zum Gerät ein.
	WARNUNG - Vor Arbeiten am Gerät oder dem Anheben des Geräts muss die Sperrvorrichtung betätigt werden.
	WARNUNG - Nicht auf dem Gerät mitfahren.
	WARNUNG - Dieses Produkt darf nicht über den normalen Hausmüll entsorgt werden. Sorgen Sie dafür, dass das Produkt in Übereinstimmung mit den örtlichen gesetzlichen Vorschriften recycelt wird.

	Dieses Produkt entspricht den geltenden EU-Richtlinien.
	Klasse III
	Lesen Sie die Anleitung, bevor Sie das Gerät aufladen.
	Gleichstrom
	Klasse II

GEEIGNETE VERWENDUNG

Das Gartenprodukt ist für den Einsatz im häuslichen Bereich zur Rasenpflege bestimmt. Es ist so konzipiert, dass es häufig mäht und einen gesünderen und schöneren Rasen als je zuvor erhält. Je nach Größe Ihres Rasens kann Ihr Mäher so programmiert werden, dass er jederzeit oder in beliebiger Häufigkeit arbeitet. Es ist nicht für das Graben, Fegen oder Schneeräumen geeignet.

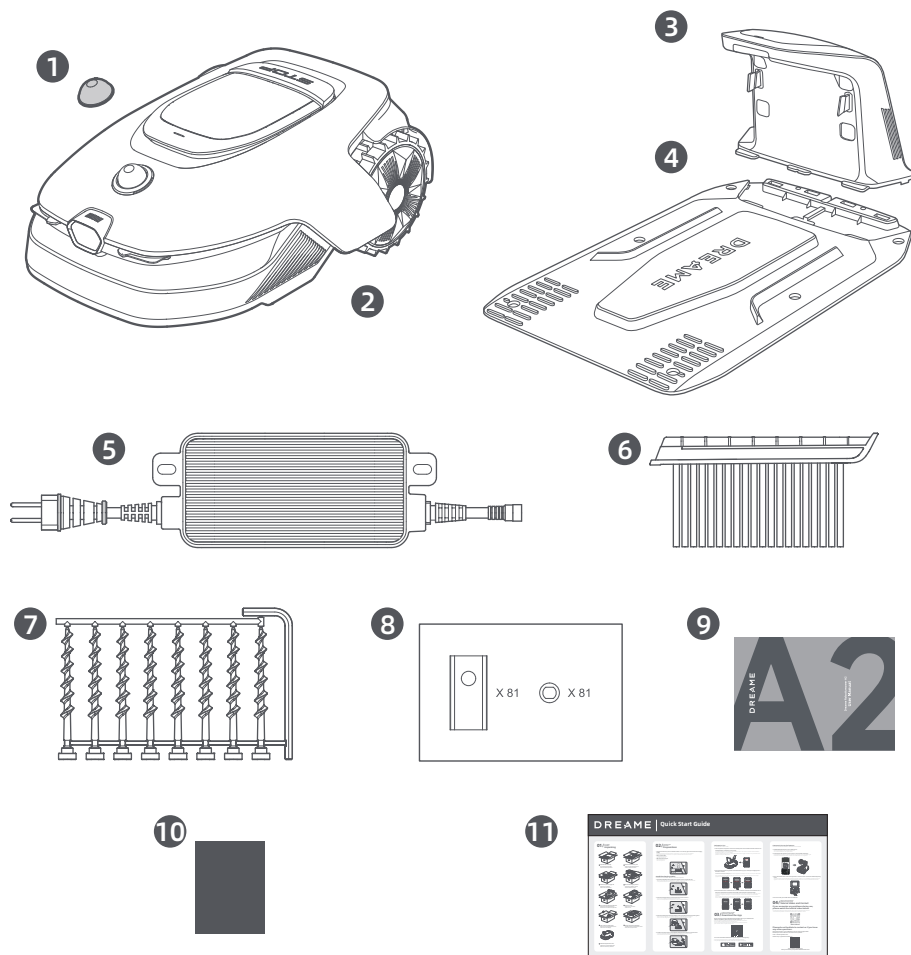


Die Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. erklärt hiermit, dass das Gerät Dreame MXXA8210 mit den wesentlichen Anforderungen und den entsprechenden Bestimmungen der Richtlinien RED 2014/53/EU übereinstimmt. Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar: <https://global.dreameotech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Das ausführliche elektronische Handbuch finden Sie unter <https://global.dreameotech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

2 Produkteinführung

2.1 Lieferumfang



1 LiDAR-Schutzabdeckung

2 Der Roboter

3 Ladesäule
(mit einem 10 m Verlängerungskabel)

4 Basisplatte

5 Netzteil

6 Reinigungsbürste

7 Schrauben × 8, Sechskantschlüssel

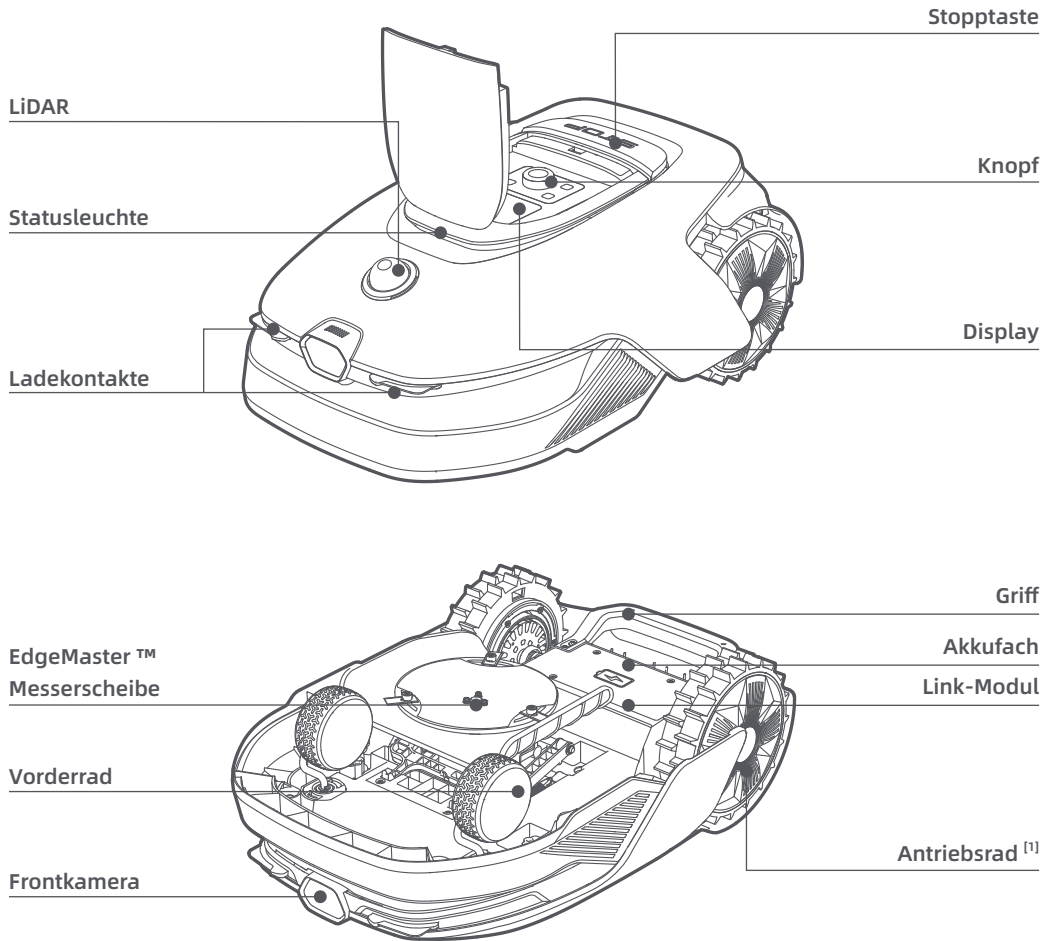
8 Ersatzklingen und Halter × 81

9 Originalbetriebsanleitung

10 Fusselfreies Tuch

11 Schnellstartanleitung

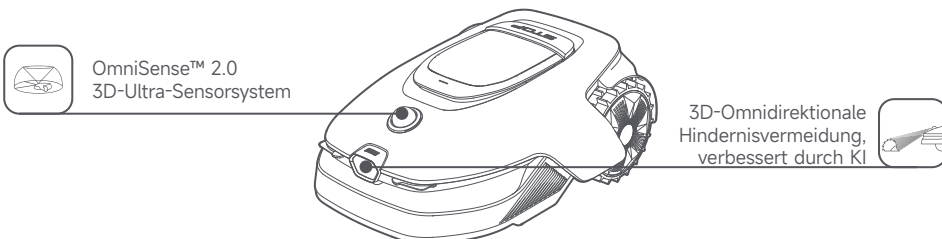
2.2 Produktübersicht



[1] Ausgestattet mit Nabenmotoren.

2.3 OmniSense™ 2.0: 3D-Ultra-Sensorsystem mit KI-Kamera

Heben Sie die Rasenpflege auf die nächste Stufe mit OmniSense™ 2.0, einem bahnbrechenden 3D-Ultra-Sensorsystem, das mit einer algorithmusgestützten HDR-Kamera ausgestattet ist und eine umfassendere und detailliertere Wahrnehmung der 3D-Umgebung des Gartens bietet.



2.4 Link-Modul mit GPS und 4G-Konnektivität

Der Roboter ist mit einem Link-Modul ausgestattet, das den Link-Dienst bereitstellt und eine 4G-Mobilfunkverbindung ermöglicht.

Aktivieren Sie den Link-Dienst

Schalten Sie nach der Installation des Link-Moduls Ihren Roboter ein, und der Link-Dienst wird automatisch aktiviert.  wird sowohl auf dem Display des Roboters als auch in der App aufleuchten, was darauf hinweist, dass die Aktivierung erfolgreich war. Sie können den Nutzungsstatus des Link-Moduls und des Link-Dienstes unter **Verbindungen** in der App einsehen.

Wenn der Link-Dienst aktiviert ist, kann der Status des Roboters fernüberwacht und Mähvorgänge ohne WLAN-Verbindung eingeleitet werden. Zusätzlich enthält das Modul ein integriertes GPS für die Echtzeit-Standortverfolgung, das die Diebstahlschutzfunktionen des Roboters verbessert. Sie können seinen Standort jederzeit und von überall aus verfolgen und Benachrichtigungen erhalten, wenn er sich außerhalb des festgelegten Kartenbereichs bewegt.

Der Link-Dienst wird für die ersten drei Jahre ab dem Zeitpunkt der Aktivierung kostenlos angeboten. Um den Dienst nach Ablauf dieser Frist zu verlängern, wenden Sie sich bitte an das Dreame-Kundendienstteam unter **aftersales@dreame.tech**.

Wichtig: Das Link-Modul ist ausschließlich für die Verwendung mit Dreame Mährobotern vorgesehen. Jegliche Abnormalitäten, die beim Link-Dienst festgestellt werden, können zur Aussetzung Ihres Dienstes führen. Sollte dies der Fall sein, wenden Sie sich bitte an den Dreame-Kundendienst unter **aftersales@dreame.tech**, um den Dienst wiederherzustellen.

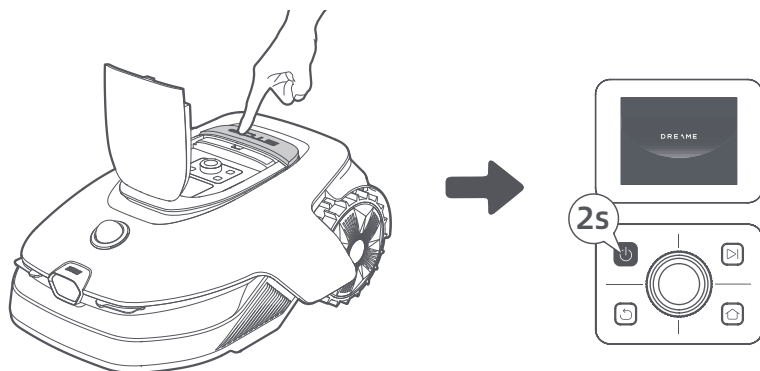
Wichtig: Wenn Sie sich nicht innerhalb eines Jahres nach Ablauf mit dem Dreame-Kundendienst in Verbindung setzen, um den Link-Dienst zu erneuern, wird Ihr Link-Modul gesperrt. Um den Dienst wieder zu aktivieren, müssen Sie das Link-Modul zu einem Dreame-Kundendienstzentrum bringen. Für die Reaktivierung können zusätzliche Gebühren für Reparatur und Wartung anfallen. Bitte achten Sie auf Benachrichtigungen in der App zu diesem Thema. Um das Ablaufdatum Ihres Link-Dienstes zu überprüfen, gehen Sie in der App zu **Einstellungen > Verbindungen > Link-Modul**.

Wie entferne ich das Link-Modul?

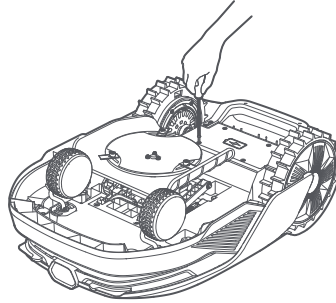
Vorsicht: Bitte tragen Sie Schutzhandschuhe, um Verletzungen zu vermeiden.

Vorsicht: Stellen Sie sicher, dass die Schutzabdeckung auf dem LiDAR sitzt, bevor Sie den Roboter umdrehen.

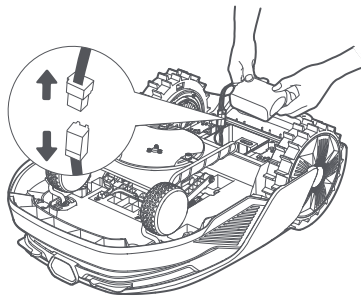
❶ Schalten Sie den Roboter aus.



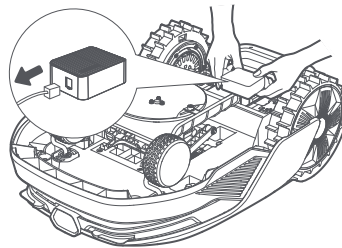
- 2 Stellen Sie den Roboter auf eine weiche Unterlage und drehen Sie ihn auf den Kopf.
- 3 Lösen Sie 4 Schrauben und entfernen Sie die Abdeckung mithilfe eines Schraubendrehers.



- 4 Nehmen Sie den Akku heraus und ziehen Sie den Akkuanschluss ab.



- 5 Trennen Sie den Modulstecker und entfernen Sie vorsichtig das Link-Modul aus seinem Steckplatz.



2.5 Sensoren

Name	Beschreibung
LiDAR	Erfasst Umgebungsinformationen und erleichtert die Ortung des Roboters, die Hindernisvermeidung und die Wasser- und Schmutzerkennung. Erkennungsbereich (bei 100 klx): 40 m bei 10 % Reflexion; 70 m bei 80 % Reflexion Sichtfeld: 360° (horizontal) × 59° (vertikal)
Frontkamera	Erkennt Hindernisse, Rasenbegrenzungen und die Anwesenheit von Personen. Blickwinkel: 89° (horizontal), 58° (vertikal), 97° (diagonal) Auflösung: 2 MP
GPS	Das Link-Modul mit integriertem GPS ist im Roboter installiert. Sie können den Standort des Roboters in Echtzeit über Google Maps in der App verfolgen.

3 Installation

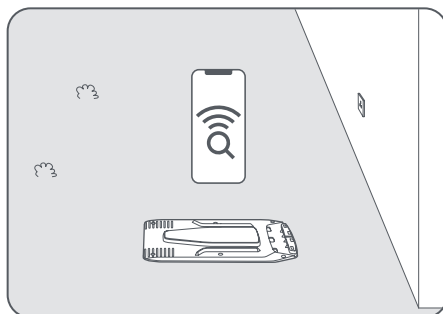
3.1 Einen geeigneten Standort auswählen

- Stellen Sie die Ladestation auf eine ebene Fläche nahe der Rasenkante und einer Steckdose. Es wird empfohlen, die Ladestation in einem Bereich mit guter WLAN-Signalstärke aufzustellen.

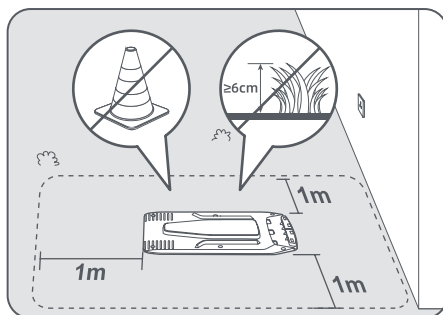
Hinweis: Prüfen Sie mit Ihrem Mobilgerät die WLAN-Signalstärke am Standort. Mit einer guten WLAN-Signalstärke wird die Stabilität der Verbindung zwischen dem Roboter und der App verbessert.

Wichtig: Vergewissern Sie sich, dass der Boden weich genug ist, um die Verschraubung zu ermöglichen.

Wichtig: Wenn die Ladestation auf einer Steigung steht, stellen Sie sicher, dass die Neigung nicht zu steil ist, um zu verhindern, dass der Roboter zurückrutscht und nicht andocken kann.

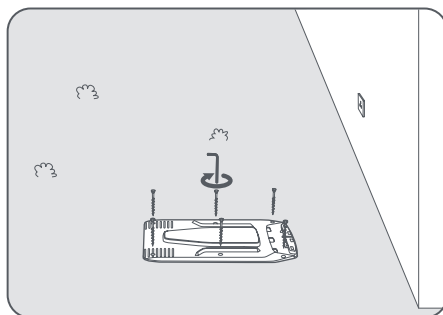


- Halten Sie links, rechts und im Vorderbereich der Ladestation einen Freiraum von mindestens **1 m** ohne Hindernisse ein. Sorgen Sie dafür, dass das Gras rund um den Standort kürzer als **6 cm** ist. Wenn das Gras höher ist, mähen Sie es bitte zuerst mit einem Schubmäher. Zu hohes Gras kann die Rückkehr des Roboters zur Ladestation erschweren.

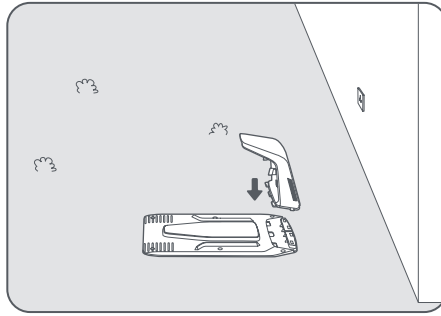


3.2 Installation der Ladestation

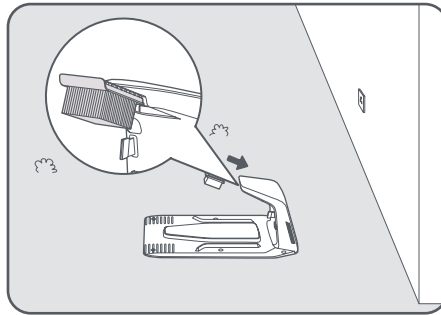
- 1 Befestigen Sie die Basisplatte mit den mitgelieferten Schrauben und dem Sechskantschlüssel auf dem Boden.



- 2 Setzen Sie die Ladesäule in die Basisplatte ein, bis Sie ein Klickgeräusch hören.

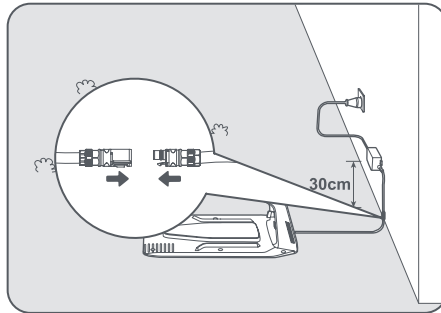


- 3 Setzen Sie die Reinigungsbürste in den Ladeturm ein, indem Sie die Lasche mit dem Schlitz ausrichten.

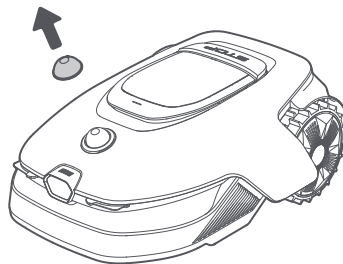


- 4 Verbinden Sie das Netzteil mit dem Verlängerungskabel und schließen Sie es an eine Steckdose an. Bitte halten Sie das Netzteil mindestens **30 cm** über dem Boden.

Hinweis: Die LED-Anzeige an der Ladestation leuchtet konstant blau, wenn die Station mit Strom versorgt wird.



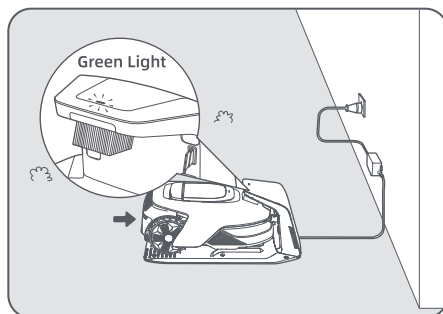
- 5 Entfernen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung.



6 Setzen Sie den Roboter zum Aufladen in die Ladestation. Stellen Sie sicher, dass die Ladekontakte des Roboters und der Ladestation richtig miteinander verbunden sind.

Hinweis: Die Anzeigeleuchte wird **grün blinken**, wenn der Roboter erfolgreich in der Ladestation geladen wird.

Hinweis: Wenn Sie eine Garage für zusätzlichen Schutz hinzufügen möchten, verwenden Sie bitte die passende Dreame-Garage, die in Geschäften vor Ort oder online erhältlich ist. Die Verwendung einer nicht-Dreame-Garage kann beim Aufladen Probleme verursachen.

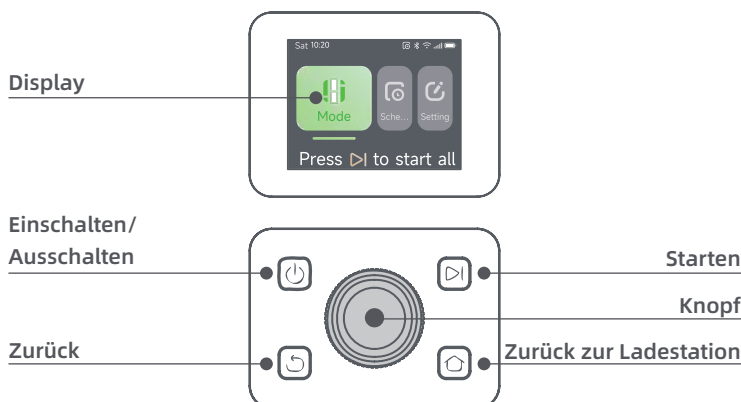


LED-Anzeige an der Ladestation

Farbe der LED-Anzeigeleuchte	Bedeutung
Blinkt/Leuchtet rot	1. Die Ladestation weist ein Problem auf (wie z. B. ein Problem mit dem Ladestrom oder der Spannung).
	2. Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber der Ladevorgang ist nicht normal (z. B. ein Kurzschluss bei den Ladekontakten).
Leuchtet blau	Die Ladestation ist mit Strom versorgt. Der Roboter befindet sich nicht in der Ladestation.
Blinkt grün	Der Roboter wird in der Ladestation geladen.
Leuchtet grün	Der Roboter befindet sich in der Ladestation und ist voll geladen.

4 Vorbereitung zur Inbetriebnahme

4.1 Das Bedienfeld kennenlernen



Display

Symbol	Status
	Akkustand (Zeigt den aktuellen Akkustand an.)
	Aufladen (Der Roboter dockt erfolgreich an die Ladestation an.)
	Bluetooth (Der Roboter ist über Bluetooth mit der App verbunden.)
	WLAN (Der Roboter ist über ein WLAN-Netzwerk mit der App verbunden.)
	Link-Dienst (Der Link-Dienst ist aktiviert.)
	Zeitplan (Eine Aufgabe ist für heute geplant und wurde noch nicht gestartet.)

Steuerelemente

Taste	Funktion
Einschalten 	Um den Roboter ein- oder auszuschalten, halten Sie die Taste  2 Sekunden lang gedrückt. Stellen Sie sicher, dass er sich außerhalb der Ladestation befindet.
Starten 	Um das Mähen des gesamten Bereichs zu starten oder pausierte Aufgaben fortzusetzen, drücken Sie die Taste  und schließen Sie innerhalb von 5 Sekunden die Abdeckung. Die Aufgabe wird abgebrochen, wenn die Abdeckung nicht innerhalb von 5 Sekunden geschlossen wird.
Zurück zur Ladestation 	Um den Roboter zur Ladestation zurückzusenden, drücken Sie die Taste  und schließen Sie innerhalb von 5 Sekunden die Abdeckung. Die Aufgabe wird abgebrochen, wenn die Abdeckung nicht innerhalb von 5 Sekunden geschlossen wird.
Zurück 	Um im Menü eine Ebene nach oben zu navigieren, drücken Sie die Taste  .
Knopf	Um die Auswahl im Menü zu bestätigen, drücken Sie den Knopf.
	Um den Bluetooth-Pairing-Modus zu aktivieren, halten Sie den Knopf 3 Sekunden lang gedrückt.
	Drehen Sie den Knopf im Uhrzeigersinn/gegen den Uhrzeigersinn, um durch das Menü zu navigieren.
Starten + Zurück	Um den Roboter auf die Werkseinstellungen zurückzusetzen, halten Sie die Tasten  und  gleichzeitig 3 Sekunden lang gedrückt. Der PIN-Code bleibt erhalten.
Zurück zur Ladestation + Zurück	Drücken und halten Sie die Tasten  und  3 Sekunden lang, um die Seite Über in den Einstellungen aufzurufen. Die Seite Über verschwindet nach 5 Sekunden.
Knopf + Zurück	Um den PIN-Code zurückzusetzen, halten Sie den Knopf und die Taste  3 Sekunden lang gedrückt.
Stopp	Drücken Sie die Stopptaste, um die obere Abdeckung zu öffnen und den Roboter zu stoppen. Zum Fortsetzen der Arbeit muss der PIN-Code auf dem Bedienfeld eingegeben werden.

Übersicht der Menüstruktur



*Je nach Softwareversion werden möglicherweise Aktualisierungen vorgenommen.

Statusleuchte am Roboter

Farbe	Bedeutung
Ständig rot	Ein Fehler ist aufgetreten.
Ständig blau	Der Roboter ist im Standby.
Blinkend blau	Der Roboter führt eine Aufgabe aus oder ist pausiert.
Blinkend grün	Der Roboter lädt an der Ladestation.
Ständig grün	Der Akku ist vollständig aufgeladen.
Blinkend gelb	1. Der Roboter ist auf Patrouille. 2. Echtzeitvideo von der Frontkamera wird über die App angezeigt.

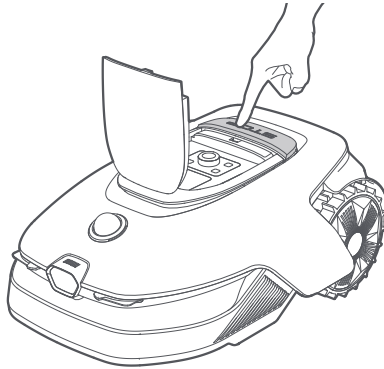
Hinweis: Sie können die Aktivierungsdauer und die Szenarien des Roboterlichts unter **Einstellungen > Licht**

anpassen.

4.2 Ersteinstellungen

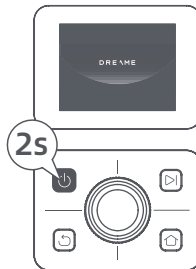
Vor dem ersten Einschalten des Roboters müssen einige grundlegende Einstellungen vorgenommen werden, bevor der Roboter eingesetzt werden kann.

- 1 Drücken Sie die **Stopptaste**, um die obere Abdeckung zu öffnen.



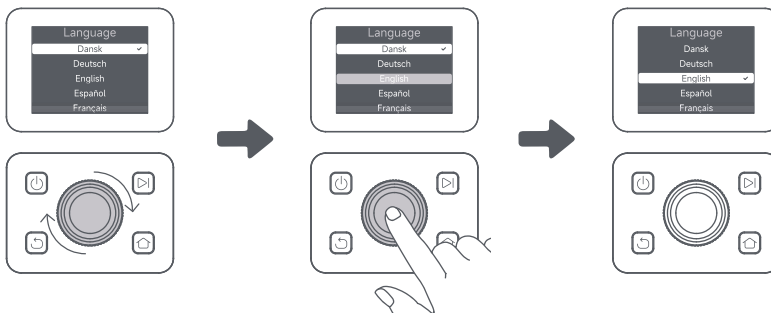
- 2 Halten Sie die **Power** Taste auf dem Bedienfeld 2 Sekunden lang gedrückt, um den Roboter einzuschalten.

Hinweis: Der Roboter schaltet sich automatisch ein, wenn er in der Ladestation andockt.



- 3 Wählen Sie die **bevorzugte Sprache**

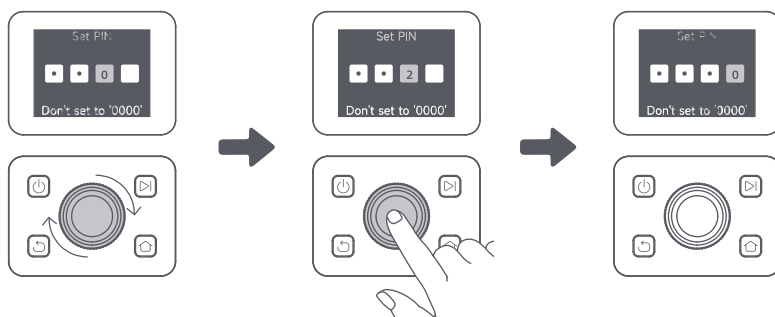
Drehen Sie den Drehknopf im Uhrzeigersinn nach unten und gegen den Uhrzeigersinn nach oben, um Ihre Sprache auszuwählen. Drücken Sie den Drehknopf zur Bestätigung.



- 4 **PIN-Code einstellen**

1. Drehen Sie den Drehknopf, um eine Zahl zwischen 0 und 9 auszuwählen. Drehen Sie ihn im Uhrzeigersinn, um die Zahl von 0 bis 9 zu erhöhen, und gegen den Uhrzeigersinn, um die Zahl zu verringern. Drücken Sie den Drehknopf, um die nächste Ziffer einzustellen. Um die vorherige Ziffer zu ändern, drehen Sie den Drehknopf gegen den Uhrzeigersinn, bis die Zahl 0 wird, und drehen Sie ihn noch einmal.

Wichtig: Bitte setzen Sie den PIN-Code nicht auf "0000".



2. Geben Sie den PIN-Code erneut ein, um die Einstellung des PIN-Codes abzuschließen.

Hinweis: Wenn zwei Passwörter nicht übereinstimmen, geben Sie bitte das neue Passwort erneut ein.

5 Den Roboter mit dem Internet verbinden

Bitte scannen Sie den QR-Code, um die Dreamehome App auf Ihr mobiles Gerät herunterzuladen. Nach der Installation erstellen Sie bitte ein Konto und melden sich an.



Sie können die Dreamehome App auch im App Store oder bei Google Play herunterladen.



Der Roboter ist mit dem Link-Modul ausgestattet, das 4G-Konnektivität unterstützt und integriertes GPS enthält. Es wird jedoch empfohlen, die WLAN-Netzwerkinstallation für bessere Leistung abzuschließen.

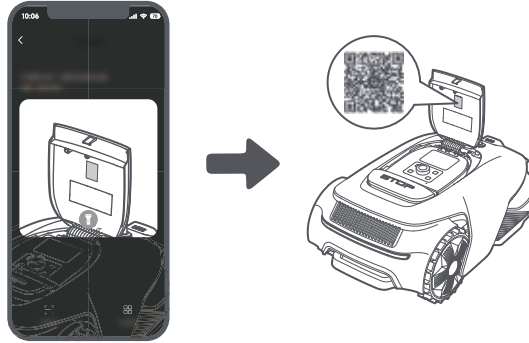
Vor der Netzwerkeinrichtung:

- Vergewissern Sie sich, dass der Roboter und Ihr mobiles Gerät im selben WLAN-Netzwerk sind.
- Stellen Sie sicher, dass sich Ihr mobiles Gerät im Umkreis von **10 m** vom Roboter befindet.
- Aktivieren Sie die Bluetooth-Funktion auf Ihrem mobilen Gerät.

1. Öffnen Sie die Dreamehome-App.

2. Sie können über eine der folgenden Methoden eine Verbindung herstellen:

- QR-Code scannen: Gehen Sie zu **Das Gerät** und tippen Sie auf **Scannen Sie den QR-Code um eine Verbindung** herzustellen. Scannen Sie den QR-Code im Inneren der oberen Abdeckung des Roboters, um eine Verbindung herzustellen.
- Manuell hinzufügen: Gehen Sie zu **Das Gerät** und tippen Sie auf **Hinzufügen**. Wählen Sie dann Ihr Robotermodell aus, um eine Verbindung herzustellen.
- Automatische Erkennung: Der Roboter sucht nach nahegelegenen Geräten. Tippen Sie auf Ihren Roboter in der Liste der erkannten Geräte, um eine Verbindung herzustellen.

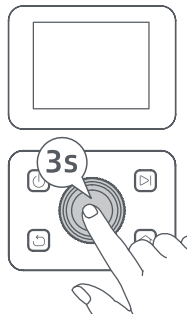


3. Bitte folgen Sie den Anweisungen in der App, um die Verbindung zum Wi-Fi-Netzwerk abzuschließen.

Wichtig: Bitte nutzen Sie ein Singleband-Netzwerk mit 2,4 GHz Frequenz oder ein Dualband-Netzwerk mit 2,4/5 GHz Frequenz.

Wichtig: Stellen Sie sicher, dass Ihr Wi-Fi-Netzwerk keine Firewall hat und nicht verschlüsselt ist. Andernfalls kann die Netzwerkeinrichtung fehlschlagen.

4. Halten Sie den Drehknopf auf dem Bedienfeld 3 Sekunden lang gedrückt. Der Roboter wechselt in den Bluetooth-Kopplungsmodus.



5. Bitte folgen Sie den Anweisungen in der App, um die Kopplung abzuschließen.

Wie kann man die Bindung vom Roboter aufheben?

Der Roboter wird automatisch an das Dreamehome Konto gebunden, sobald die Kopplung erfolgreich ist. Jedes Gerät kann nur an ein Konto gebunden werden. Es kann nicht gleichzeitig an ein anderes Konto gebunden sein.

Um den Roboter mit einem neuen Konto zu koppeln, müssen Sie ihn zuerst trennen. So trennen Sie ihn:

1. Öffnen Sie die Dreamehome-App. Gehen Sie zu **Das Gerät**.
2. Wenn Sie mehrere Roboter an Ihr Dreamehome-Konto verbunden haben, streichen Sie nach links oder rechts, um die Seite des Roboters zu finden, den Sie bearbeiten möchten.
3. Tippen Sie auf das Symbol in der oberen rechten Ecke.
4. Wählen Sie **Löschen**.

Wie teilen Sie Ihren Roboter?

1. Tippen Sie auf das Symbol in der oberen rechten Ecke..
2. Wählen Sie **Gerät gemeinsam nutzen**.

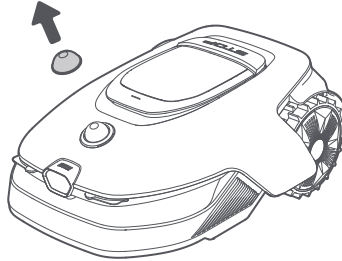
Wie kann man sich von seinem Dreamehome-Konto abmelden oder es löschen?

1. Gehen Sie zu **Mich** > > **Konto**.
2. Wählen Sie **Logout** oder **Das Konto löschen**.

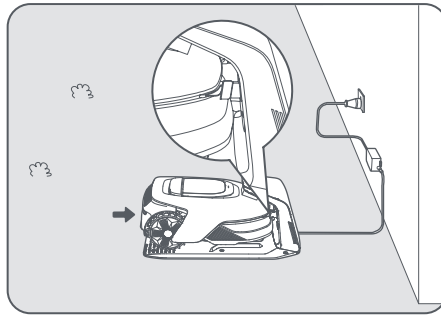
5 Karte Ihres Gartens erstellen

Bevor Sie die Karte erstellen, überprüfen Sie bitte Folgendes:

- Der Akkustand des Roboters beträgt mehr als 50 %.
- Die Schutzabdeckung des LiDAR wurde entfernt.



- Die obere Abdeckung ist geschlossen.
- Der Roboter dockt korrekt an die Ladestation an.



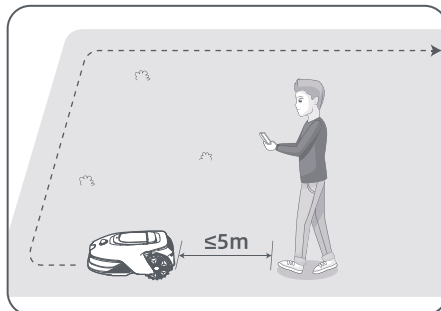
5.1 Eine Grenze erstellen

Bevor Sie den Kartenerstellungsvorgang starten, beachten Sie bitte Folgendes:

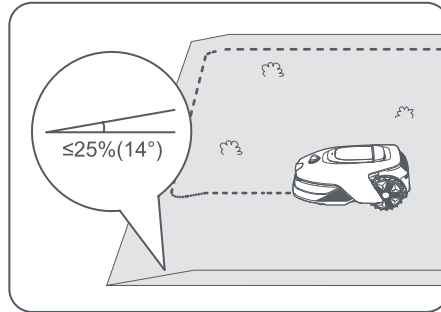
Wichtig: Bewegen Sie den Roboter beim Erstellen der Grenze nicht manuell, da sonst die Kartenerstellung möglicherweise nicht erfolgreich ist.

Wichtig: Wenn die Kartenerstellung beginnt, darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation andockt werden, bevor der Kartenerstellungsvorgang abgeschlossen ist. Andernfalls kann das LiDAR blockiert werden, was zum Fehlschlagen der Kartenerstellung führen kann.

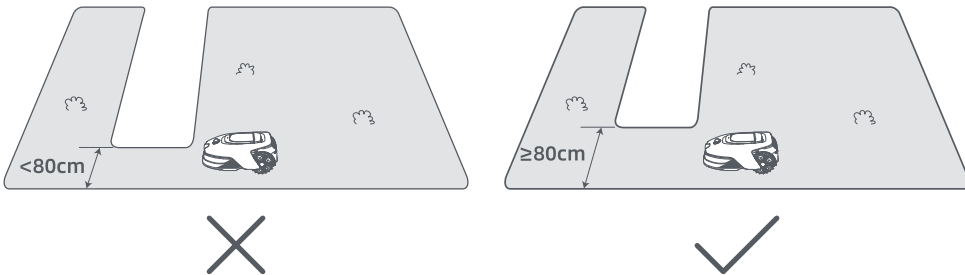
- Gehen Sie während dem Kartenerstellungsvorgang **5 m** hinter dem Roboter her.



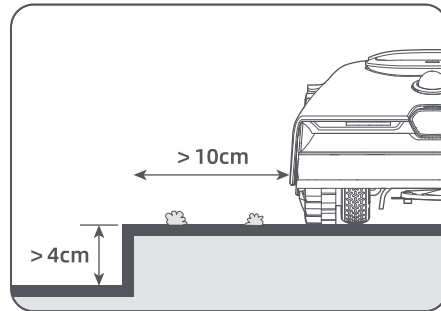
- Der Roboter kann Steigungen mit einer Neigung von bis zu **50% (27°)** bewältigen. Für bessere Mähergebnisse wird jedoch empfohlen, die Steigungen der Arbeitsbereiche unter **25% (14°)** zu halten.



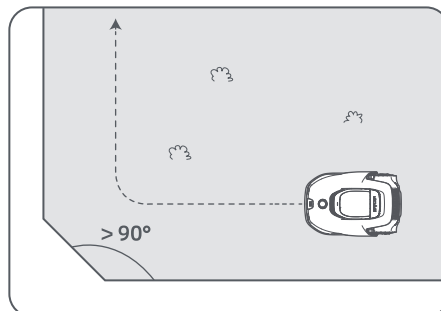
- Für Bereiche, die schmaler als **80 cm** sind, legen Sie diese bitte als Wege fest, damit der Roboter hindurchfahren kann (siehe Abschnitt 5.4: **Pfad festlegen**).



- Wenn Ihr Rasen mehr als **4 cm** höher als das angrenzende Gelände ist, halten Sie den Roboter mindestens **10 cm** vom Rand entfernt. Wenn Ihr Rasen auf gleicher Höhe mit dem angrenzenden Gelände ist, kann der Roboter den Randbereich überqueren, um optimale Mähergebnisse entlang der Kanten zu erzielen.

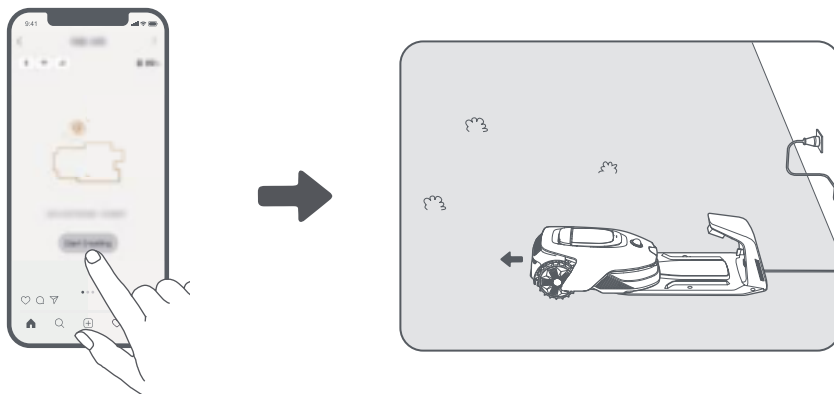


- Stellen Sie sicher, dass der Wendewinkel größer als **90°** ist. Winkel kleiner als 90° können es dem Roboter erschweren, einen sauberen Schnitt zu erzielen.

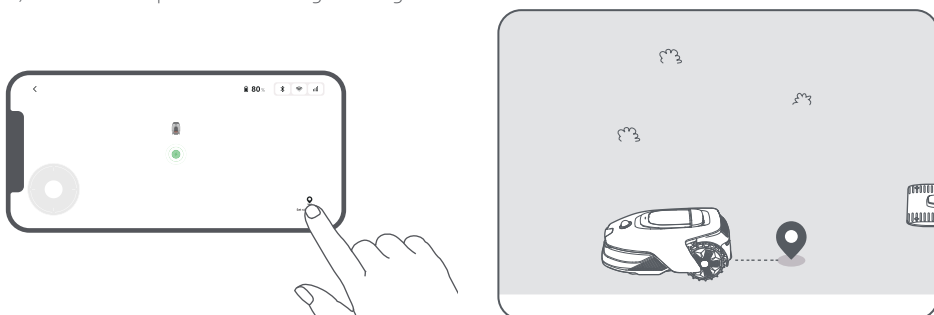


Kartenerstellung starten:

1. Tippen Sie in der App auf **Erstellen beginnen**, woraufhin der Roboter seinen Status überprüft und sich kalibriert. Er verlässt automatisch die Ladestation, um die Kalibrierung durchzuführen. Bitte seien Sie vorsichtig.



2. Führen Sie den Roboter per Fernbedienung an den Rand Ihres Rasens und tippen Sie auf **Startpunkt setzen**, um den Startpunkt für die Begrenzung zu bestimmen.



3. Bewegen Sie den Roboter per Fernbedienung entlang der Rasenkante, um den Arbeitsbereich zu erstellen.

Automatische Begrenzungserkennung

Von einem KI-Algorithmus angetrieben nutzt der Roboter die Frontkamera, um Bereiche mit und ohne Gras zu erkennen. So kann der Roboter ohne manuelles Eingreifen Begrenzungen identifizieren.

Nachdem Sie den Roboter per Fernbedienung zum Rand des Rasens geleitet und den Startpunkt festgelegt haben, können Sie den Modus zur **automatischen Begrenzungserkennung** verwenden. Sie können wählen, ob der Roboter den Rand überqueren soll, um saubere Schnittkanten zu erzielen, oder ob er nahe am Rand bleiben soll, um ein Festfahren zu vermeiden.

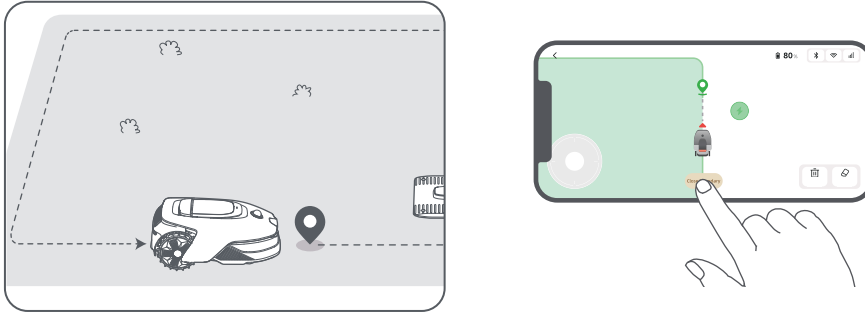
Wir empfehlen, den Roboter während diesem Vorgang zu begleiten. Falls der Roboter die Begrenzungen nicht korrekt erkennt, können Sie den Modus zur automatischen Begrenzungserkennung jederzeit verlassen und zur Fernbedienung wechseln.

Wichtig: Der Modus zur automatischen Begrenzungserkennung sollte bei Tageslicht genutzt werden, um eine gute Sichtbarkeit zu gewährleisten. Vermeiden Sie die Nutzung dieser Funktion bei schlechten Lichtverhältnissen oder Regen.

Wichtig: Stellen Sie sicher, dass die Frontkamera des Roboters sauber und nicht verdeckt ist.

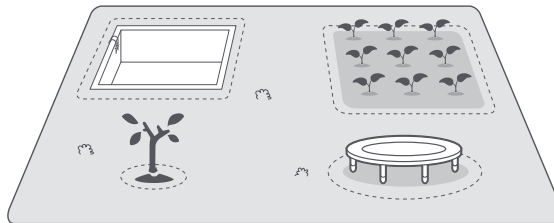


4. Wenn der Roboter an die Stelle zurückkehrt, die **1 m** vom Startpunkt entfernt ist, können Sie auf **Begrenzung schließen** tippen und die Grenze wird automatisch fertiggestellt.



5.2 Sperrzone festlegen

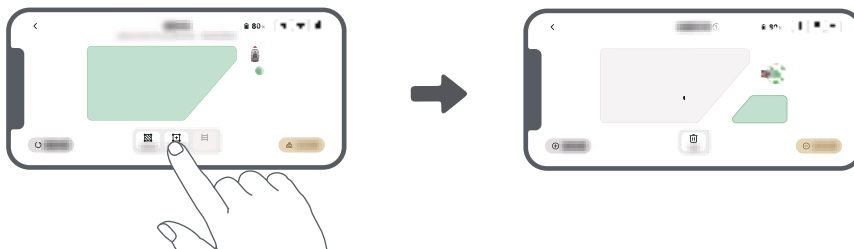
Der Roboter kann zwar Hindernissen automatisch umgehen, dennoch ist es notwendig, Bereiche mit Sturzgefahr, wie z. B. Schwimmbäder und Sandkästen, als Sperrzonen zu definieren. Bitte richten Sie für Objekte, die Sie schützen möchten (wie z.B. ein Blumenbeet, ein Trampolin, ein Gemüsebeet oder eine offene Baumwurzel), Sperrzonen ein. Sie können in der App auf **Sperrzone** tippen, um weiterhin Sperrzonen zu erstellen. Alternativ können Sie zu > **Kartenbearbeitung** gehen, um Sperrzonen zu erstellen oder zu löschen, nachdem die Karte fertiggestellt ist.



5.3 Weitere Zonen erstellen und bestehende Zonen erweitern

• Um weitere Zonen zu erstellen

Wenn Ihr Rasen durch Wege getrennt ist oder Sie mehrere voneinander getrennte Rasenflächen haben, können Sie in der App auf **Arbeitszone** tippen, um die Arbeitszone per Fernbedienung zu erstellen. Sie können die Zonen auch unter > **Kartenbearbeitung** hinzufügen, löschen oder ändern, wenn die Karte fertig ist.



• Um bestehende Zonen zu erweitern

Um eine bestehende Zone zu erweitern, tippen Sie in der App auf **Arbeitszone**, um den Bereich zu erstellen, den Sie einbeziehen möchten. Wenn sich die beiden Bereiche überschneiden, werden sie automatisch zusammengeführt. Alternativ können Sie nach Abschluss der Kartierung zu  > **Kartenbearbeitung** > **Arbeitszone** gehen, um eine bestehende Zone zu erweitern.

• Um Zonen zu trennen und zu kombinieren

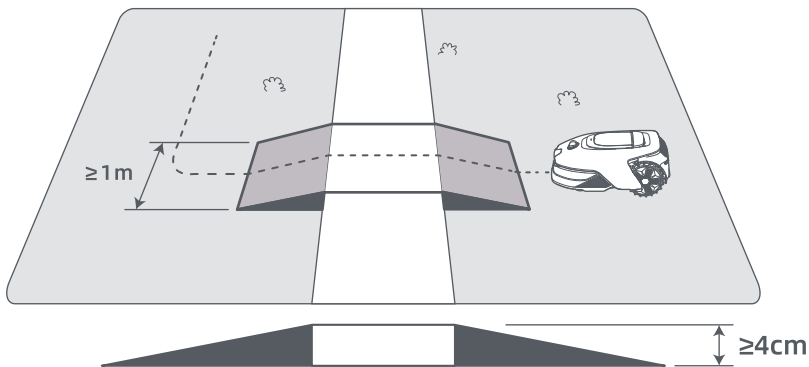
Um eine Zone in kleinere zu unterteilen oder Zonen, die mit der App geteilt wurden, zu einer größeren zusammenzuführen, gehen Sie zu  > **Kartenbearbeitung** > **Zonen-Einstellungen** und tippen Sie in der App auf **Trennen** oder **Kombinieren**.

5.4 Pfad festlegen

Für einzelne Zonen müssen Sie einen Pfad erstellen, um sie zu verbinden. Isolierte Zonen ohne Pfad sind für den Roboter unzugänglich.

Hinweis: Standardmäßig befährt der Roboter nur den Weg, ohne zu mähen.

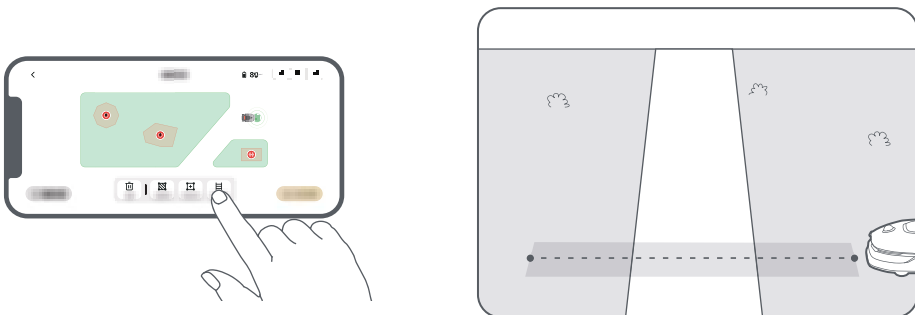
Wichtig: Wenn Ihre Rasenfläche durch Durchgänge mit einer Höhe von mehr als **4 cm** unterteilt ist, platzieren Sie ein Objekt mit einer Neigung, die der Höhe des Durchgangs entspricht (z. B. eine Rampe).



• So verbindet man zwei voneinander getrennte Arbeitszonen

Für isolierte Bereiche legen Sie bitte Pfade an, um sie zu verbinden, da sie sonst für den Roboter unzugänglich sind. Tippen Sie auf **Pfad**, um einen Pfad zu erstellen.

Wichtig: Achten Sie darauf, dass der Anfang und das Ende des Pfades im Arbeitsbereich liegen.



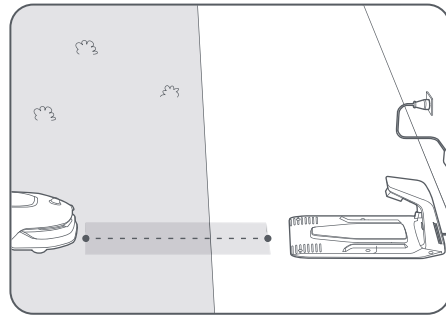
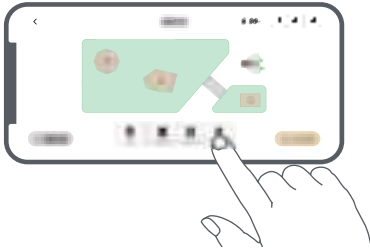
• So verbindet man die Arbeitszone und die Ladestation

Wenn sich Ihre Ladestation nicht im Arbeitsbereich befindet, sollte ein Pfad erstellt werden, um sie mit dem Arbeitsbereich zu verbinden. Tippen Sie auf **Pfad**, um einen Pfad für die Rückkehr des Roboters zur Ladestation zu erstellen.

Wichtig: Stellen Sie sicher, dass ein Ende sich innerhalb des Arbeitsbereichs befindet und das andere Ende

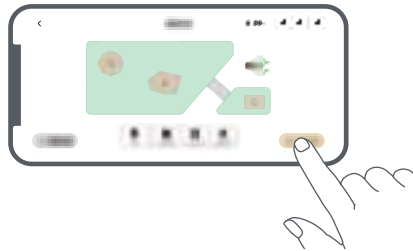
direkt vor der Ladestation liegt. Es wird empfohlen, den Pfad mit der Ladestation auszurichten.

Wichtig: Beim Anlegen von Pfaden zwischen dem Arbeitsbereich und der Ladestation darf der Roboter nicht ferngesteuert an die Ladestation andockt werden. Andernfalls kann das LiDAR blockiert werden, was zum Fehlschlagen der Kartenerstellung führen kann.



5.5 Karte fertigstellen

Tippen Sie auf **Karte fertigstellen**, wenn die Arbeitsbereiche, Wege und Sperrzonen festgelegt sind.



5.6 Zweite Karte hinzufügen

Wenn es keinen Weg zwischen Ihrem Vor- und Hintergarten gibt, können Sie eine zweite Karte erstellen. Nachdem Sie die erste Karte abgeschlossen haben, tippen Sie auf **Karte hinzufügen**, um die zweite Karte zu erstellen. Alternativ können Sie zu > **Kartenbearbeitung** navigieren und nach Abschluss der Kartierung auf **Karte hinzufügen** tippen. Sobald Sie die zweite Karte fertiggestellt haben, können Sie zwischen den Karten über > **Kartenbearbeitung** wechseln.

Hinweis: Nach dem Wechsel der Karte werden die Zeitpläne und Mäh-Einstellungen der aktuellen Karte angewendet.

Hinweis: Für mehr Komfort können Sie eine zusätzliche Ladestation kaufen, um sie in der zweiten Kartenzone zu installieren. Mit einer separaten Ladestation in der zweiten Karte müssen Sie den Roboter nur manuell zwischen den beiden Karten bewegen.



6 Bedienung

6.1 Zum ersten Mal mit dem Mähen beginnen

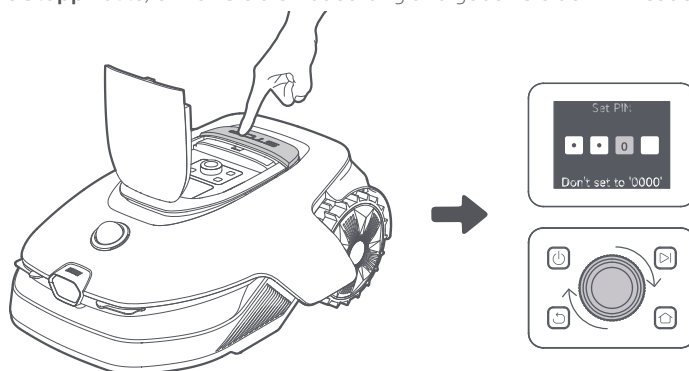
Tipps vor dem Mähen:

- Mähen Sie das Gras mit einem Schubmäher auf eine Höhe von maximal **10 cm**.
- Entfernen Sie alle Hindernisse wie Schutt, Laubhaufen, Spielzeug, Drähte und Steine vom Rasen. Achten Sie darauf, dass sich keine Kinder oder Haustiere bei Mäharbeiten mit dem Roboter auf dem Rasen befinden.
- Füllen Sie die Lücken im Rasen auf.
- Stellen Sie Ihre Mähpräferenzen in der App vorab ein (wie z. B. Mäheffizienz, Mähhöhe und Mährichtung).

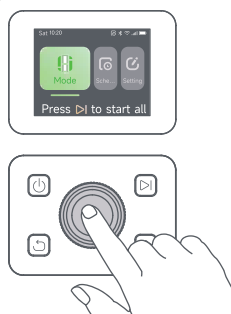


a) Über das Bedienfeld starten

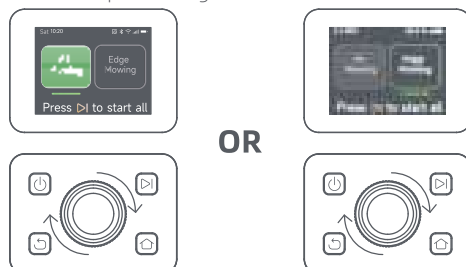
1. Drücken Sie die **Stopp**-Taste, öffnen Sie die Abdeckung und geben Sie den PIN-Code ein.



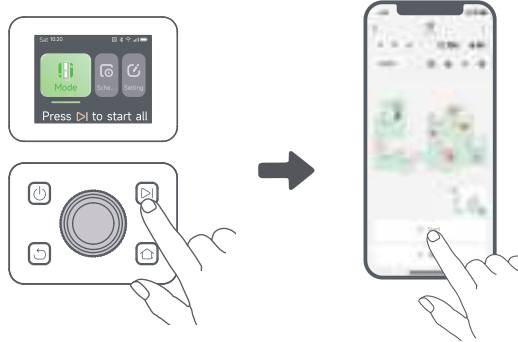
2. Wählen Sie "**Mähmodus**" auf dem Display und drücken Sie den Drehknopf.



3. Wählen Sie durch Drehen des Drehknopfes den gewünschten Mähmodus.



4. Drücken Sie die **▶** Taste und **schließen Sie die obere Abdeckung** innerhalb von 5 Sekunden. Der Roboter verlässt die Ladestation und beginnt mit dem Mähen des gesamten Bereichs.



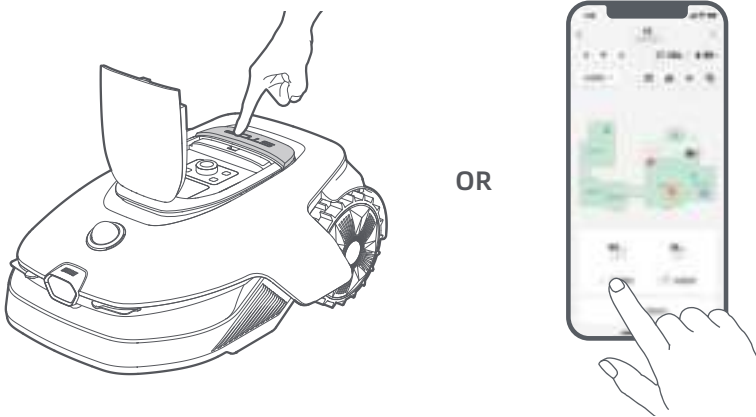
b) Über die App starten

1. Öffnen Sie die App.
2. Wählen Sie einen Mähmodus und tippen Sie auf **Starten**, um mit dem Mähen zu beginnen.

6.2 Pause/Unterbrechen

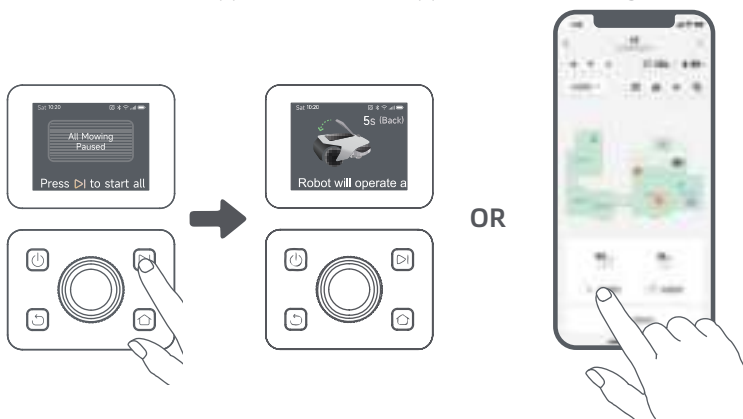
Zum Unterbrechen der aktuellen Mähauflage können Sie die **Stopp**-Taste am Roboter drücken oder in der App auf **Pause** tippen.

Hinweis: Der Roboter kann nach Drücken der **Stopptaste** nicht direkt über die App gestartet werden. Um den Betrieb fortzusetzen, geben Sie Ihren PIN-Code am Bedienfeld ein.



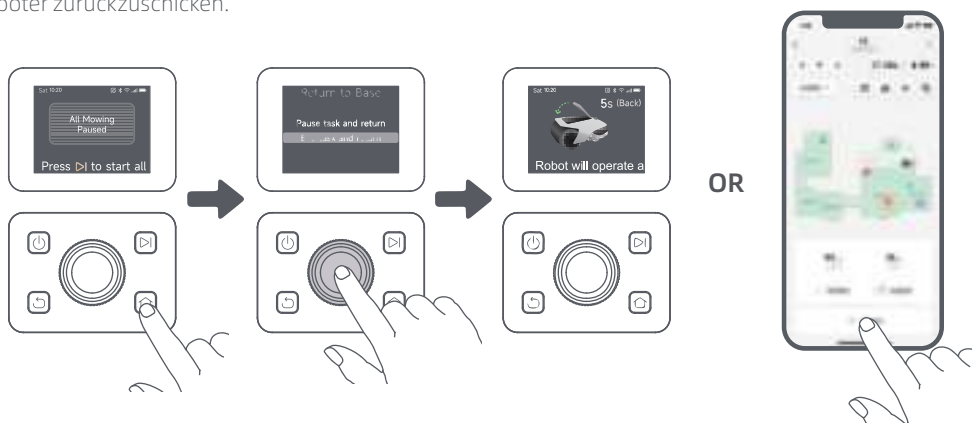
6.3 Fortsetzen

Um die Aufgabe nach einer Unterbrechung des Roboters fortzusetzen, drücken Sie die **▶**-Taste am Roboter und **schließen Sie die Abdeckung** innerhalb von 5 Sekunden. Der Roboter wird die letzte Mähauflage fortsetzen. Sie können auch in der App auf **Fortsetzen** tippen, um die Mähauflage fortzusetzen.



6.4 Rückkehr zur Ladestation

Um den Roboter zurück zur Ladestation zu schicken, drücken Sie  auf dem Bedienfeld. Bestätigen Sie, dass die aktuelle Aufgabe angehalten oder abgebrochen werden soll, und **schließen** Sie dann innerhalb von 5 Sekunden **die obere Abdeckung**. Der Roboter kehrt automatisch zur Ladestation zurück, um aufzuladen. Alternativ können Sie in der App **Rückkehr zur Basisstation starten** auswählen, um den Roboter zurückzuschicken.



7 Dreamehome App

Wo man noch mehr entdecken kann

Die Dreamehome App ist mehr als nur eine Fernbedienung. Sie können mit der App viele verschiedene Funktionen nutzen: diverse Einstellungen per Fernbedienung vornehmen, verschiedene Mähmodi ausprobieren, die Karte beliebig bearbeiten und den Mähplan anpassen.

7.1 Mähmodi

Der Roboter bietet verschiedene Mähmodi. Sie können über die App zwischen den Modi umschalten, darunter Flächenmähen, Zonenmähen, Randmähen, Punktueller Mähen und manueller Modus.



7.2 Mähformen

Passen Sie Ihren Rasen an, indem Sie Formen über  > **Kartenbearbeitung** > **Formen** in der App hinzufügen. Definierte Formen werden in allen Mähmodi vom Mähen ausgeschlossen. Sie können deren Position, Größe oder Entfernung in **Formen** ändern.



7.3 EdgeMaster™ Messerscheibe

Die EdgeMaster™ -Messerscheibe ist so konzipiert, dass sie sich zur Seite bewegt, wenn sie die Rasenränder erreicht, um einen saubereren Schnitt zu gewährleisten. Um diese Funktion zu aktivieren, gehen Sie zu  > **Einstellungen für das Randmähen** > **EdgeMaster™** in der App.



7.4 Zeitplan

Nach Fertigstellung der ersten Karte erstellt der Roboter automatisch zwei wöchentliche Mähpläne entsprechend der Rasengröße: "**Frühjahr&Sommer Plan**" und "**Herbst&Winter Plan**". Sie können in der App auf  tippen, um detaillierte Zeitplaneinstellungen vorzunehmen. Mit der Zeitplanfunktion können Sie die tägliche Mäharbeit komplett dem Roboter überlassen. Sie müssen den Roboter nur noch regelmäßige Wartung durchführen.

Hinweis: Wenn Sie Sorge haben, dass der Roboter Sie oder Ihre Nachbarn stören könnte, wenn er zu bestimmten Zeiten selbstständig arbeitet, können Sie unter **Einstellungen > Nicht stören** die Ruhezeiten in der App einstellen.



7.5 Kindersicherung

Wenn Sie Sorge haben, dass Kinder den Roboter benutzen könnten, navigieren Sie zu den **Einstellungen** und aktivieren die Funktion **Kindersicherung** in der App. Bei aktivierter Funktion wird der Roboter gesperrt, wenn bei geöffneter Abdeckung 5 Minuten lang keine Bedienung erfolgt.



7.6 Regenschutz

Wenn Sie besorgt sind, dass schlechte Wetterbedingungen die Mäharbeiten beeinträchtigen könnten, können Sie die Funktion **Regenschutz** in **Einstellungen** auf dem Bedienfeld oder in der App aktivieren. Wenn diese Funktion aktiviert ist, unterbricht der Roboter das Mähen automatisch und kehrt zur Ladestation zurück, wenn es regnet. Sie können die Regenschutzzeit in der App einstellen.

Hinweis: Das Mähen von nassem Gras kann Ihren Rasen beschädigen. Es ist ratsam, die Schutzdauer zu verlängern, damit das Gras vor dem erneuten Mähen trocknen kann. Die standardmäßige Schutzzeit beträgt 3 Stunden, und Sie können sie in der App verlängern.



7.7 Frostschutz

Wenn die Temperatur unter **6° C** fällt, kann das Mähen den Rasen dauerhaft schädigen. Die Batterie wird aus Sicherheitsgründen nicht geladen. Um dies zu vermeiden, können Sie die Funktion **Frostschutz** in den **Einstellungen** aktivieren, entweder über das Bedienfeld oder die App. Dadurch wird das Mähen automatisch pausiert und der Roboter kehrt zur Ladestation zurück, wenn die Temperatur unter **6° C** fällt. Der Roboter setzt das Mähen fort, sobald die Temperatur über **11° C** steigt.



7.8 Sicherheitsfunktionen

Der Roboter verfügt über mehrere Diebstahlschutzfunktionen, die durch das integrierte GPS im Link-Modul für zusätzliche Sicherheit unterstützt werden. Darüber hinaus kann die Frontkamera menschliche Präsenz erkennen, wodurch der Roboter zu einem hilfreichen Gartenwächter wird.



7.8.1 Hebealarm

Mit dieser Funktion wird sofort ein Alarm ausgelöst, wenn der Roboter angehoben wird, und der Roboter wird gesperrt. Um den Betrieb fortzusetzen, geben Sie zuerst den PIN-Code am Roboter ein.



7.8.2 Alarm bei Verlassen der Karte

Bei aktivierter Funktion wird der Roboter gesperrt und der Alarm wird sofort ausgelöst, wenn er sich außerhalb der Karte befindet.



7.8.3 Standort in Echtzeit

Mit dieser Funktion aktiviert können Sie den aktuellen Standort des Roboters in Google Maps anzeigen.



7.8.4 Menschliche Präsenz-Erkennungsalarm

Wenn aktiviert, wird der Roboter Sie benachrichtigen, wenn menschliche Präsenz erkannt wird.



7.8.5 Video in Echtzeit

Tippen Sie auf , um einen Live-Video-Feed von der Frontkamera des Roboters anzuzeigen. So können Sie Ihren Garten jederzeit und überall überwachen.



7.8.6 Patrouille

Während der Roboter im Standby-Modus ist, können Sie ihn über die App auf Patrouille entlang festgelegter Grenzen oder Stellen in Ihrem Garten schicken. Um auf diese Funktion zuzugreifen, gehen Sie zu  **Patrouille**.



7.9 Benutzerdefinierte Ladedauer

Um den Ladezeitraum des Roboters auf bestimmte Stunden anzupassen, können Sie die Funktion **Benutzerdefinierte Ladedauer** über **Einstellungen > Aufladen** in der App aktivieren. Wenn diese Funktion aktiviert ist, lädt sich der Roboter auf 20 %, wenn der Akkustand niedrig ist, vorausgesetzt, es gibt keine Mähaufgaben. Eine vollständige Ladung erfolgt nur während des festgelegten Ladezeitraums. Sie können auch den **Batteriestand für automatisches Aufladen** und den **Batteriestand für die Wiederaufnahme der Aufgaben** anpassen, um die Batteriestände festzulegen, bei denen der Roboter automatisch zur Ladestation zurückkehrt oder unvollendete Mähaufgaben fortsetzt.



Hinweis: Das Dreame Entwicklungsteam führt laufend die Firmware- und App-Aktualisierungen per **Satelliten-Signal (drahtlos)** durch. Bitte achten Sie auf Aktualisierungsbenachrichtigungen oder aktivieren Sie die Funktion zur **automatischen Aktualisierung**, um die Firmware und die App auf dem neuesten Stand zu halten und mehr Funktionen zu nutzen.

8 Wartung

Für eine bessere Leistung und Lebensdauer des Roboters reinigen Sie ihn bitte regelmäßig und tauschen Sie abgenutzte Teile entsprechend der nachfolgend aufgeführten Häufigkeit aus:

Teil	Häufigkeit des Austauschs
Schneidmesser	Spätestens alle 6-8 Wochen
Reinigungsbürste	Spätestens alle 12 Monate

Hinweis: Sie können die verbleibende Zeit für die Klingen und die Reinigungsbürste unter **Einstellungen > Verbrauchsmaterial und Wartung** in der App überprüfen. Nachdem Sie die Verbrauchsmaterialien wie angegeben ausgetauscht haben, gehen Sie zur Detailseite des Verbrauchsmaterials und tippen Sie auf **Ich habe es ersetzt**, um den Timer zurückzusetzen.

Hinweis: Wenn Sie bestimmte Bereiche in Ihrem Garten für die regelmäßige Reinigung und Wartung des Roboters festgelegt haben, können Sie Wartungspunkte auf der Karte festlegen, indem Sie zu **Einstellungen > Gehe zu Wartungspunkt > Punkt bearbeiten** navigieren. Sobald die Wartungspunkte festgelegt sind, können Sie einfach auf **Los** tippen, um den Roboter zu den festgelegten Standorten zu führen.

8.1 Reinigung

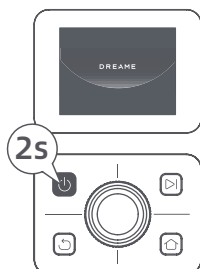
Reinigen Sie Ihren Roboter regelmäßig, um zu verhindern, dass sich Grasreste und Schmutz ansammeln und die Messerscheibe und Antriebsräder verstopfen, was die Mäh-, Andock- und Bewegungsleistung beeinträchtigen kann. Wir empfehlen die Verwendung eines Reinigungssets, das in lokalen Geschäften oder online erhältlich ist.

⚠ Warnung: Schalten Sie den Roboter vor der Reinigung aus und ziehen Sie den Stecker der Ladestation.

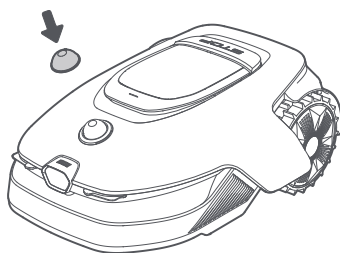
Vorsicht: Bitte achten Sie darauf, dass die LiDAR-Schutzabdeckung auf dem LiDAR angebracht ist, bevor Sie den Roboter auf den Kopf stellen, um Schäden am LiDAR zu vermeiden.

• Das Robotergehäuse, Fahrgestell und Messerscheibe:

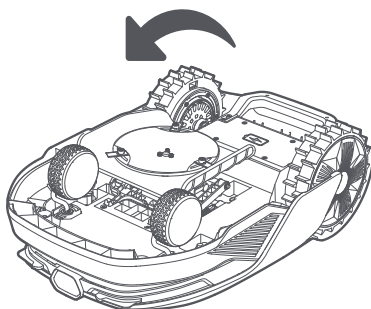
1. Schalten Sie den Roboter aus.



2. Setzen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung auf das LiDAR.



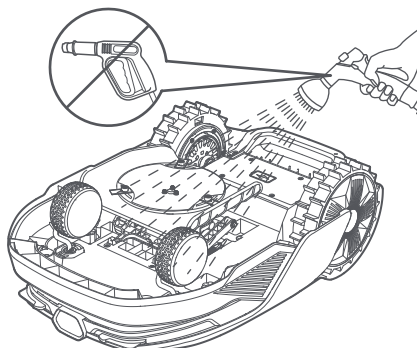
3. Drehen Sie den Roboter auf den Kopf.



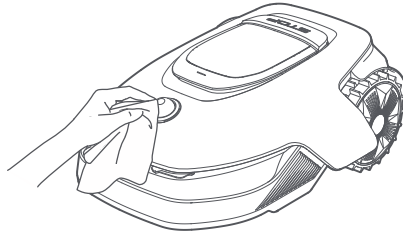
4. Reinigen Sie das Gehäuse, die Messerscheibe und das Fahrgestell des Roboters mit einem Schlauch.

⚠ Warnung: Berühren Sie beim Reinigen des Gehäuses nicht die Schneidmesser. Bitte tragen Sie beim Reinigen Handschuhe.

Vorsicht: Bitte reinigen Sie nicht mit einem Hochdruckreiniger. Verwenden Sie zur Reinigung keine Reinigungsmittel.

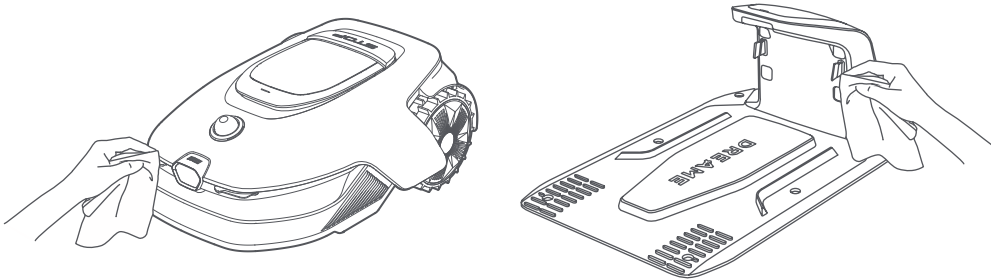


5. Reinigen Sie den LiDAR-Sensor vorsichtig mit einem fusselfreien Tuch.



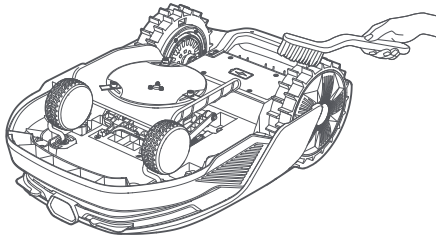
• Ladekontakte und Frontkamera:

Reinigen Sie die Ladekontakte des Roboters und der Ladestation sowie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch. Halten Sie die Ladekontakte und die Frontkamera nach der Reinigung trocken.



• Antriebsräder:

Verwenden Sie eine Bürste, um Schlamm von den Rädern zu entfernen und einen guten Grip zu gewährleisten.



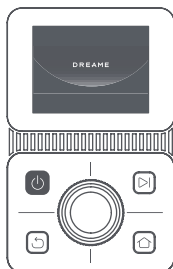
8.2 Austausch der Komponenten

• Ersetzen der Schneidmesser

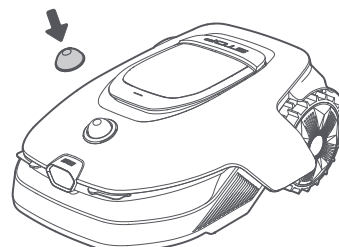
Ersetzen Sie die Schneidmesser regelmäßig, um sie scharf zu halten. Es wird empfohlen, die Klingen alle **6-8 Wochen** oder früher zu ersetzen. Bitte verwenden Sie nur Original-Schneidmesser von Dreame.

⚠️ Warnung: Bitte schalten Sie den Roboter aus. Tragen Sie Schutzhandschuhe, bevor Sie die Klingen ersetzen.
Hinweis: Bitte tauschen Sie alle drei Schneidmesser gleichzeitig aus, um ein ausgewogenes Schneidsystem zu gewährleisten.

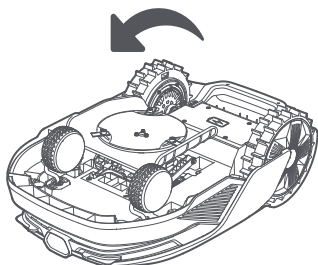
1. Schalten Sie den Roboter aus.



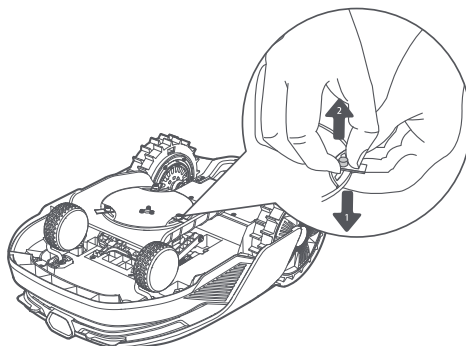
2. Stellen Sie sicher, dass die LiDAR-Schutzabdeckung aufgesetzt ist.



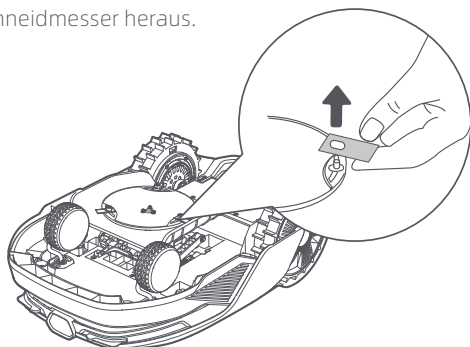
3. Legen Sie den Roboter auf eine weiche Unterlage und stellen Sie ihn auf den Kopf.



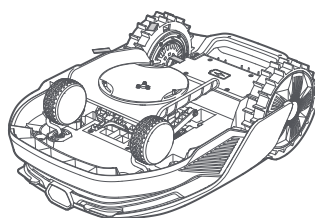
4. Drücken Sie den Knopf unter der Messerscheibe, um den Halter zu entfernen.



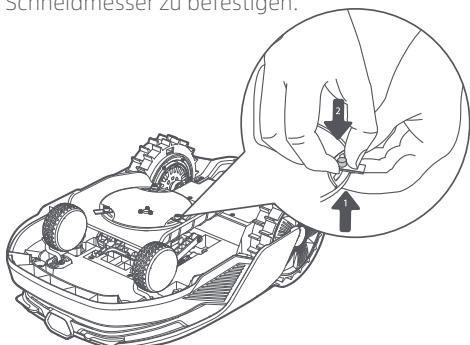
5. Richten Sie die Öffnung am Schneidmesser auf den Schaft aus und nehmen Sie das Schneidmesser heraus.



6. Entfernen Sie 3 Schneidmesser und die Halter.



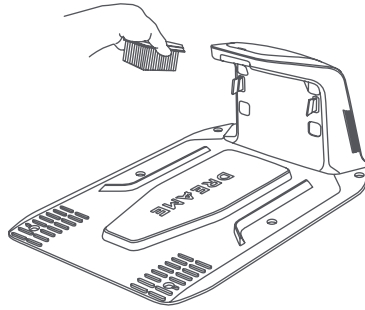
7. Drücken Sie den Knopf unter der Messerscheibe und richten Sie die Öffnung der Halter mit dem Schaft aus, um die Halter und die Schneidmesser zu befestigen.



8. Stellen Sie sicher, dass sich die Schneidmesser frei drehen können.

• Austausch der Reinigungsbürste

Wenn die Reinigungsbürste für den LiDAR-Sensor abgenutzt ist, können ihre Borsten ausfransen oder beschädigt werden, wodurch die Reinigungsleistung beeinträchtigt wird. Tauschen Sie die Reinigungsbürste regelmäßig aus, um ein optimales Reinigungsergebnis zu erzielen. Es wird empfohlen, die Reinigungsbürste mindestens alle **12 Monate** auszutauschen.



9 Akku

Laden Sie bei langfristiger Aufbewahrung den Roboter alle **6 Monate** auf, um den Akku zu schützen. Die eingeschränkte Garantie deckt keine Akkuschäden ab, die durch Tiefentladung verursacht werden. Laden Sie den Akku nicht bei einer Umgebungstemperatur **über 45 ° C** bzw. **unter 6 ° C**. Die Temperatur für die Langzeitlagerung des Akkus sollte **zwischen -10 und 35 ° C** liegen. Zur Schadensminimierung liegt die empfohlene Lagerungstemperatur für den Akku **zwischen 0 und 25 ° C**.

Hinweis: Die Lebensdauer des Akkus des Roboters hängt von der Nutzungshäufigkeit und der Anzahl der Betriebsstunden ab. Ist der Akku beschädigt oder lässt er sich nicht mehr aufladen, entsorgen Sie den verbrauchten oder defekten Akku bitte nicht achtlos. Bitte halten Sie sich an die regionalen Recyclingvorschriften.

Energiesparender Lademodus:

Bei aktiviertem Energiespar-Lademodus werden alle nicht mit dem Laden verbundenen Funktionen deaktiviert. (Display und Netzwerk werden ausgeschaltet.)

- Um den Energiesparenden Lademodus zu aktivieren, halten Sie gleichzeitig die -Taste und die -Taste gedrückt und drücken Sie die -Taste 5-mal schnell gleichzeitig. Sie hören eine Sprachansage: Stromsparmodus eingeschaltet.
- Um den Energiesparenden Lademodus zu deaktivieren, starten Sie den Roboter neu oder drücken Sie die -Taste 5-mal schnell.

10 Einlagerung in der Winterzeit

• Roboter

1. Laden Sie den Akku vollständig, bevor Sie den Roboter ausschalten.
2. Reinigen Sie den Roboter gründlich, bevor Sie ihn für den Winter einlagern.
3. Setzen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung auf.
4. Lagern Sie den Roboter an einem trockenen Ort bei einer Temperatur **über 0 ° C**.

• Ladestation

Ziehen Sie den Stecker der Ladestation und lagern Sie sie an einem trockenen, kühlen und vor direkter Sonneneinstrahlung geschützten Ort.

Hinweis: Nach der Winterlagerung installieren Sie bitte die Ladestation erneut und platzieren Sie den Roboter darin zum Aufladen. Wenn Sie die Ladestation an einem anderen Ort installieren, aktualisiert der Roboter automatisch die Position der Station, sobald er auflädt und die Station verlässt. Bei Positionsfehlern aufgrund größerer Veränderungen in Ihrem Garten wird empfohlen, das Gebiet neu zu kartieren.

11 Transport

Für den Transport über längere Strecken stellen Sie sicher, dass der Roboter ausgeschaltet ist. Es wird

Für den Transport über längere Strecken stellen Sie sicher, dass der Roboter ausgeschaltet ist. Es wird empfohlen, die Originalverpackung zu verwenden. Bitte setzen Sie die LiDAR-Schutzabdeckung auf.

⚠️ Warnung: Bitte schalten Sie den Roboter vor dem Transport aus.

⚠️ Warnung: Heben Sie den Roboter am hinteren Griff an und halten Sie die Messerscheibe von Ihrem Körper fern.

12 Fehlersuche und -behebung

Problem	Ursache	Lösung
Der Roboter ist nicht mit der App verbunden.	1. Der Roboter befindet sich nicht innerhalb der Reichweite des WLAN- oder Bluetooth-Signals. 2. Der Roboter ist ausgeschaltet oder wird neu gestartet.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter den Einschaltvorgang abgeschlossen hat. 2. Prüfen Sie, ob der Router ordnungsgemäß funktioniert. 3. Gehen Sie näher an den Roboter heran, um eine Bluetooth-Verbindung herzustellen.
Der Roboter ist angehoben.	Das Rad ist nicht auf dem Boden.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf einen flachen Boden. 2. Geben Sie den PIN-Code auf dem Roboter ein und bestätigen Sie ihn. 3. Der Roboter kann nicht über Objekte mit einer Höhe von mehr als 4 cm fahren. Bitte achten Sie darauf, dass der Boden im Arbeitsbereich des Roboters eben ist.
Der Roboter ist gekippt.	Der Roboter ist um mehr als 37° gekippt.	1. Stellen Sie den Roboter wieder auf einen flachen Boden. 2. Geben Sie den PIN-Code auf dem Roboter ein und bestätigen Sie ihn. 3. Der Roboter kann keine Steigungen von mehr als 50 % (27°) befahren.
Der Roboter ist festgefahren.	Der Roboter ist festgefahren und kann sich nicht befreien.	1. Entfernen Sie die umliegenden Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle auf der Karte und versuchen Sie erneut, die Aufgabe zu starten. Wenn dieses Problem weiterhin auftritt, versuchen Sie es erst dann erneut, wenn sich der Roboter in der Ladestation befindet. 3. Prüfen Sie, ob es Gruben im Gelände gibt. Füllen Sie die Gruben vor dem Mähen auf, um ein Festfahren des Roboters zu verhindern. 4. Prüfen Sie, ob das umliegende Gras höher als 10 cm ist. Sie können die Höhe der Hindernisvermeidung einstellen oder den Rasen im Voraus mit einem Schiebemäher mähen, um das Festfahren des Roboters zu verhindern. 5. Bleibt der Roboter häufig an dieser Stelle stecken, können Sie sie als Sperrzone festlegen.
Störung am linken/ rechten Hinterrad.	Das Rad kann sich nicht drehen oder es liegt ein Problem mit dem Radmotor vor.	1. Reinigen Sie die Hinterräder und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

Problem	Ursache	Lösung
Die Messerscheibe kann sich nicht drehen.	Die Messerscheibe kann sich nicht normal drehen oder es liegt ein Problem mit dem Messermotor vor.	1. Reinigen Sie die Messerscheibe und versuchen Sie es erneut. 2. Prüfen Sie, ob das umliegende Gras höher als 10 cm ist. Sie können den Rasen vorher mit einem Schiebemäher mähen, um eine Blockierung der Messerscheibe durch hohes Gras zu vermeiden. 3. Prüfen Sie, ob sich Wasser unter der Messerscheibe befindet. Sollte dies der Fall sein, bringen Sie den Roboter an einen trockenen Ort und versuchen Sie es erneut. 4. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 5. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die Messerscheibe kann sich nicht nach oben oder unten bewegen.	Die Messerscheibe kann sich nicht nach oben oder unten bewegen.	1. Reinigen Sie die Messerscheibe und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn der Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Die Messerscheibe kann sich nicht seitlich verschieben.	Die Messerscheibe kann sich nicht seitlich verschieben.	1. Reinigen Sie das Schneidsystem und entfernen Sie alle Ablagerungen oder Fremdkörper. 2. Wenn Sie weiterhin auf diesen Fehler stoßen, können Sie zunächst die EdgeMaster™ - Funktion deaktivieren. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Stoßfänger-Fehler.	Der vordere Stoßfängersensor wird ständig angeregt.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter irgendwo festgefahren ist. 2. Klopfen Sie leicht auf den Stoßfänger und stellen Sie sicher, dass er zurückfedert. 3. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Fehler beim Aufladen.	Der Roboter dockt an die Ladestation an, aber der Ladestrom oder die Ladespannung ist fehlerhaft.	1. Prüfen Sie, ob die Ladestation richtig mit dem Stromnetz verbunden ist. 2. Prüfen Sie, ob die Ladekontakte am Roboter und an der Ladestation sauber sind. 3. Versuchen Sie nach der Überprüfung, den Roboter erneut an die Ladestation anzudocken. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Akkutemperatur zu hoch.	Die Akkutemperatur beträgt $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40°C. Sie können warten, bis die Akkutemperatur automatisch sinkt. 2. Sie können den Roboter ausschalten und nach einer Zeit neu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.

Problem	Ursache	Lösung
Die Akkutemperatur ist hoch.	Die Akkutemperatur beträgt $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Der Ladevorgang kann fehlschlagen, wenn die Akkutemperatur über 45°C liegt. 2. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40°C.
Die Akkutemperatur ist niedrig.	Die Akkutemperatur beträgt $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Der Ladevorgang kann fehlschlagen, wenn die Akkutemperatur unter 6°C liegt. 2. Verwenden Sie den Roboter bei einer Umgebungstemperatur über 6°C.
Lidar ist blockiert.	LiDAR ist blockiert (z.B. weil die LiDAR-Schutzabdeckung nicht entfernt wurde).	1. Entfernen Sie die Schutzabdeckung des Lidars und versuchen Sie es erneut. 2. Wenn das Lidar auf der Oberseite des Roboters stark schmutzig ist, reinigen Sie es mit einem fusselfreien Tuch und versuchen Sie es erneut.
LiDAR-Fehlfunktion.	LiDAR ist stark schmutzig oder es liegt ein Sensorfehler vor.	1. Prüfen Sie, ob das Lidar schmutzig ist. Reinigen Sie es ggf. und versuchen Sie es dann erneut. 2. Wenn dieser Fehler weiterhin auftritt, versuchen Sie, den Roboter neu zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
LiDAR ist schmutzig.	LiDAR ist schmutzig.	Reinigen Sie den LiDAR-Sensor oben auf dem Roboter mit einem sauberen Tuch. Halten Sie den LiDAR nach der Reinigung trocken.
LiDAR-Temperatur ist hoch.	LiDAR-Temperatur ist $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	1. Der Roboter versucht automatisch, zur Ladestation zurückzukehren, um abzukühlen. 2. Stellen Sie sicher, dass der Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40°C arbeitet. 3. Platzieren Sie den Roboter in einem schattigen, kühlen und gut belüfteten Bereich. Der Alarm stoppt, wenn die Temperatur auf einen normalen Bereich fällt. 4. Der Roboter nimmt den Betrieb automatisch wieder auf, sobald der Alarm stoppt. 5. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
LiDAR-Temperatur ist zu hoch.	LiDAR-Temperatur ist $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	1. Der LiDAR ist aufgrund hoher Temperaturen ausgeschaltet. 2. Stellen Sie sicher, dass der Roboter bei einer Umgebungstemperatur unter 40°C arbeitet. 3. Platzieren Sie den Roboter in einem schattigen, kühlen und gut belüfteten Bereich. Der Alarm stoppt, wenn die Temperatur auf einen normalen Bereich fällt. 4. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Der Roboter ist verloren.	Ortung ist verloren gegangen.	1. Prüfen Sie, ob das LiDAR auf der Oberseite des Roboters schmutzig ist. Verschmutzung kann die Ortung beeinträchtigen.

Problem	Ursache	Lösung
		2. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine freie Stelle auf der Karte und versuchen Sie, die Aufgabe erneut zu starten. 3. Wenn die Ortung nicht wiederhergestellt werden kann, steuern Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation, und starten Sie dann die Mähaufgabe.
Sensorfehler.	Sensorfehler.	1. Starten Sie den Roboter neu und versuchen Sie es noch einmal. 2. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	Der Roboter befindet sich in der Sperrzone.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell aus der Sperrzone und versuchen Sie es erneut. 2. Bewegen Sie den Roboter über die App ferngesteuert aus der Sperrzone, und versuchen Sie es erneut.
Der Roboter befindet sich außerhalb der Karte.	Der Roboter befindet sich außerhalb der Karte.	1. Bewegen Sie den Roboter manuell innerhalb der Karte und versuchen Sie es erneut. 2. Steuern Sie den Roboter über die App zurück in die Karte, und versuchen Sie es erneut.
Notstopp ist aktiviert.	Die Stopptaste am Roboter ist gedrückt.	Geben Sie den PIN-Code auf dem Roboter ein und bestätigen Sie ihn.
Akkuladestand niedrig. Der Roboter wird bald abgeschaltet.	Akkustand $\leq 10\%$.	Docken Sie den Roboter zum Aufladen an die Ladestation an.
Der Roboter ist außerhalb der Karte. Risiko, gestohlen zu werden.	Der Roboter ist außerhalb der Karte.	1. Geben Sie zur Verifizierung den PIN-Code ein. 2. Sie können den Alarm bei Verlassen der Karte in den Einstellungen der App deaktivieren.
Rückkehr zur Ladestation fehlgeschlagen.	Der Roboter kann beim Zurückkehren zur Ladestation die Ladestation nicht finden.	1. Prüfen Sie, ob der Roboter durch Hindernisse blockiert wird. Entfernen Sie die Hindernisse und versuchen Sie es erneut. 2. Steuern Sie den Roboter per Fernbedienung über die App zurück zur Ladestation.
Andocken an der Ladestation fehlgeschlagen.	Der Roboter findet die Ladestation, kann aber nicht andocken.	1. Prüfen Sie, ob die Reflexionsfolien an der Ladestation verschmutzt oder verdeckt sind. 2. Prüfen Sie, ob sich Hindernisse vor der Ladestation befinden. 3. Prüfen Sie, ob die Ladestation verschoben wurde. 4. Überprüfen Sie, ob die Basisplatte mit dickem Schlamm bedeckt ist. 5. Prüfen Sie, ob die Station auf einer Steigung steht. 6. Überprüfen Sie, ob die Station an das Stromnetz angeschlossen ist.

Problem	Ursache	Lösung
		7. Helfen Sie dem Roboter, manuell oder mit der Fernbedienung in die Station zu docken.
Ortung fehlgeschlagen.	Ortung schlägt fehl, wenn der Roboter versucht, eine Mähaufgabe zu starten.	1. Das Lidar kann blockiert sein. Bewegen Sie den Roboter manuell an eine flache und offene Stelle auf der Karte und versuchen Sie erneut, die Aufgabe zu starten. 2. Wenn Sie weiterhin auf diesen Fehler stoßen, versuchen Sie es bitte erneut, nachdem der Roboter in der Station angedockt ist.
Nicht ausreichend Platz zum Drehen vor der Station.	Nicht ausreichend Platz zum Drehen vor der Station.	1. Wenn die Station am Rand der Karte oder darauf platziert ist, stellen Sie sicher, dass zwischen dem vorderen Bereich der Basisplatte der Station und der Kartenbegrenzung mindestens 1 m freier Raum ist; andernfalls kann der Roboter möglicherweise nicht wenden. 2. Verlegen Sie die Station oder ändern Sie die Karte in der Kartenbearbeitung.
Weg blockiert.	Weg blockiert.	1. Überprüfen Sie, ob eine Sperrzone im Weg festgelegt ist. 2. Überprüfen Sie, ob Hindernisse den Roboter blockieren. 3. Wenn der Roboter weiterhin nicht passieren kann, löschen Sie den Pfad in der Kartenbearbeitung und legen Sie einen neuen fest.
Die Frontkamera ist schmutzig.	Die Frontkamera ist schmutzig.	Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab.
Es liegt ein Problem mit der Frontkamera vor.	Es liegt ein Problem mit der Frontkamera vor.	1. Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab. 2. Versuchen Sie, den Roboter erneut zu starten. 3. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst.
Frontkamera blockiert.	Frontkamera blockiert.	Wischen Sie die Frontkamera mit einem sauberen Tuch ab.
Bei der Auto-Kartierung tritt ein Begrenzungs-erkennungsfehler auf.	Bei der Auto-Kartierung tritt ein Begrenzungs-erkennungsfehler auf.	1. Stellen Sie passende Lichtverhältnisse sicher - weder zu hell noch zu dunkel. 2. Vergewissern Sie sich, dass das Wetter klar ist und weder Nebel noch Regen herrscht. 3. Stellen Sie sicher, dass die Frontkamera sauber und die Sicht frei von Hindernissen ist. 4. Stellen Sie sicher, dass der Boden eben ist, da Unebenheiten die Erkennung beeinträchtigen können. 5. Wenn die Begrenzungserkennung weiterhin fehlschlägt, wechseln Sie zur Kartierung in den Fernbedienungsmodus.

13 Technische Daten

Allgemeine Informationen	Produktbezeichnung	Dreame Mähroboter A2
	Marke	Dreame
	Modell	MXXA8210
	Abmessungen	666 × 444 × 273 mm
	Gewicht (inkl. Akku)	16,4 kg
Mähbetrieb	Empfohlene Arbeitsfläche	3,000 m ²
	Mähleistung	Standard: 1.000 m ² /Tag Effizient: 2.000 m ² /Tag
	Mähhöhe	30-70 mm
	Mähbreite	22 cm
	Ladedauer ^[2]	65 min
Geräusch - emissionen	Schallleistungspegel LWA	54 dB(A)
	Messunsicherheiten der Schallleistung KWA	3 dB(A)
	Schalldruckpegel LpA	46 dB(A)
	Messunsicherheiten beim Schalldruck KpA	3 dB(A)
Betriebs - bedingungen	Betriebstemperatur	0~50° C Empfohlen: 10~35° C
	Temperatur bei Langzeitlagerung	-10~35° C Empfohlen: 0~25° C
	IP-Einstufung	Mäher: IPX6 Ladestation: IPX4 Netzteil: IP67
	Maximale Steigung der Mähfläche	50 % (27°)
Verbindungs - möglichkeiten	Bluetooth-Frequenzbereich	2400,0-2483,5 MHz
	Maximale HF-Leistung	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7,49 dBm
	WLAN	2,4 GHz WLAN (2400-2483,5M)
	Link-Dienst ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Antriebsmotor	Fahrtgeschwindigkeit bei Fernbedienung	0,45 m/s-0,8 m/s
	Fahrtgeschwindigkeit beim Mähen	Standard: 0,35 m/s Effizient: 0,6 m/s
	Motortyp	Nabenmotor
Messermotor	Geschwindigkeit	2200 U/min
Akku (Mäher)	Akku-Modell	MBPA14
	Akku-Typ	Lithium-Ionen-Akku
	Nennkapazität	5000 mAh
	Nennspannung	18 V DC
Netzteil	Ladegerät-Modell	MPAA10
	Eingangsspannung	100~240 V AC
	Ausgangsspannung	20 V DC
	Stromstärke am Ausgang	3 A
Ladestation	Ladestation-Modell	MCA10
	Eingangsspannung	20 V DC
	Ausgangsspannung	20 V DC
	Stromaufnahme	3 A
	Stromstärke am Ausgang	3 A
Zubehör	Ersatzklingen und -halter	81
	Klingen-Modell	MBKA10/MQBA10

Standards	Band	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Maximale RF-Ausgangsleistung	GNSS	Frequenz - bänder
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] Die Ladedauer gilt, wenn der Roboter bei niedrigem Akkuladestand automatisch zur Ladestation zurückkehrt.

[3] Unterstützte Länder/Regionen: Albanien, Andorra, Belgien, Bosnien und Herzegowina, Bulgarien, Dänemark, Deutschland, Estland, Finnland, Frankreich, Griechenland, Großbritannien, Guernsey, Irland, Island, Italien, Kosovo, Kroatien, Lettland, Liechtenstein, Litauen, Luxemburg, Malta, Mazedonien, Moldawien, Monaco, Montenegro, Niederlande, Norwegen, Österreich, Polen, Portugal, Rumänien, Schweden, Schweiz, Serbien, Slowakei, Slowenien, Spanien, Tschechien, Ukraine, Ungarn, Zypern.

Hinweis: Die technischen Daten können sich im Zuge der ständigen Verbesserung unserer Produkte ändern. Die aktuellsten Daten finden Sie auf unserer Website unter <https://global.dreametech.com>.

Traduction de l'instruction originale

Sommaire

1 Consignes de sécurité	P87
2 Présentation du produit	P91
3 Installation	P95
4 Préparation à la première utilisation	P97
5 Mappage de votre jardin	P103
6 Opération	P108
7 Application Dreamehome	P111
8 Entretien	P114
9 Batterie	P118
10 Stockage d'hiver	P118
11 Transport	P118
12 Résolution des pannes	P119
13 Caractéristiques	P124

1 Consignes de sécurité

1.1 Consignes générales de sécurité

- Avant d'utiliser le produit, lisez attentivement et comprenez le manuel d'utilisation.
- Utiliser uniquement les outils recommandés par Dreame avec le produit. Toute autre utilisation n'est pas appropriée.
- Lorsque la machine fonctionne, ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec elle.
- N'utilisez pas le produit dans des zones où les gens ignorent sa présence.
- Ne l'exécutez pas lorsque vous utilisez manuellement le produit avec l'application Dreamehome. À tout moment, marchez, surveillez vos pas sur les pentes et maintenez votre équilibre.
- Évitez d'utiliser le produit lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
- Si vous utilisez le produit dans des lieux publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : "Avertissement ! La tondeuse à gazon est un outil automatique ! Évitez de toucher la machine ! Observez les enfants !"
- Portez des chaussures robustes et un pantalon long lorsque vous utilisez le produit.
- Pour éviter tout dommage au produit et tout accident impliquant des véhicules ou des personnes, ne placez pas de zones de travail ou de voies de transport sur les voies publiques.
- Ne touchez pas les pièces dangereuses en mouvement, telles que le disque de coupe, avant qu'il ne soit complètement arrêté.
- Demandez de l'aide médicale en cas de blessure ou d'accident.
- Réglez le produit sur **OFF** avant de supprimer les blocages, d'effectuer la maintenance ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le pour détecter tout dommage avant de redémarrer. N'utilisez pas le produit si des pièces sont défectueuses.
- N'installez pas le câble principal dans les zones où le produit risque de couper. Suivez les instructions fournies pour l'installation du câble.
- Pour charger le produit, utilisez uniquement la station de recharge incluse dans l'emballage. Une utilisation incorrecte peut provoquer un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, nettoyez avec de l'eau ou un agent neutralisant, et si le liquide corrosif entre en contact avec vos yeux, consultez un médecin.
- Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un dispositif à courant résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximum de 30 mA.
- Utilisez uniquement des piles d'origine recommandées par Dreame. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non originales. N'utilisez pas de piles non rechargeables.
- Pour éviter d'endommager les rallonges qui pourraient entraîner un contact avec des pièces sous tension, gardez les rallonges à l'écart des pièces dangereuses en mouvement.
- Les illustrations utilisées dans ce document sont uniquement à titre de référence. Veuillez vous référer aux produits réels.
- Les réglementations locales peuvent limiter l'âge de l'opérateur. Les enfants, les personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, les personnes manquant d'expérience et de connaissances ou les personnes non familiarisées avec ces instructions ne doivent jamais utiliser la machine.
- Tant qu'un câble n'est pas débranché de la prise de courant, ne le connectez pas et ne le touchez pas. Débranchez la fiche de la prise de courant si le câble est endommagé pendant le fonctionnement. Le personnel de service doit remplacer un câble usé ou endommagé car il augmente le risque de chocs électriques.
- Ne poussez pas le produit rapidement ou en forçant car vous risquez de l'endommager.
- Pour respecter les exigences d'exposition aux RF, une distance de séparation de 35 cm entre l'appareil et la personne doit être maintenue.
- Pour recharger la batterie, utilisez uniquement le bloc d'alimentation amovible fourni avec l'appareil.

1.2 Consignes de sécurité pour l'installation

- Évitez d'installer la borne de recharge dans des zones où des personnes pourraient trébucher dessus.
- N'installez pas la borne de recharge dans des zones où il existe un risque d'eau stagnante.
- La station de recharge et ses accessoires ne doivent pas être installés à moins de 60 cm de tout matériau combustible. Un incendie peut survenir en cas de dysfonctionnement ou de surchauffe de la station de chargement et de l'alimentation électrique.

1.3 Consignes de sécurité pour le fonctionnement

- Gardez vos mains et vos pieds éloignés des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds à proximité ou en dessous du produit lorsqu'il est allumé.
- Ne soulevez pas et ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
- Utilisez le mode stationnement ou réglez le produit sur **OFF** lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
- Assurez-vous que la pelouse ne contient aucun objet comme des pierres, des branches, des outils ou des jouets. Sinon, lorsqu'elles entrent en contact avec un objet, les lames peuvent être endommagées.
- Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de chargement.
- N'utilisez pas le produit si le Bouton d'**arrêt** ne fonctionne pas.
- Évitez les collisions entre le produit et des personnes ou des animaux. Si une personne ou un animal se trouve sur le chemin du produit, arrêtez-le immédiatement.
- Réglez toujours le produit sur **OFF** lorsqu'il n'est pas utilisé.
- N'utilisez pas le produit simultanément avec un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programmation pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
- Évitez de placer un canal de connexion là où des arroseurs escamotables sont installés.
- N'utilisez pas le produit si la zone de travail est couverte d'eau stagnante, par exemple en cas de forte pluie ou d'accumulation d'eau.

1.4 Consignes de sécurité pour l'entretien

- Réglez le produit sur **OFF** lors de la maintenance.
- Assurez-vous que le produit est posé sur le sol dans son orientation habituelle et non à l'envers après le lavage.
- Le produit ne doit pas être inversé pour nettoyer le châssis. Si vous le tournez à l'envers à des fins de nettoyage, assurez-vous qu'il retrouve sa bonne orientation. Cela est fait pour éviter que l'eau ne pénètre dans le moteur et ne perturbe son fonctionnement normal.
- Débranchez la fiche de la borne de recharge ou actionnez le dispositif de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer l'entretien de la borne de recharge.
- N'utilisez pas de nettoyeur haute pression ni de solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Si les batteries lithium-ion sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées, elles peuvent exploser ou provoquer un incendie. Évitez toute forme d'abus électrique ou mécanique et manipulez-les avec précaution. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.

1. Utilisez uniquement le chargeur de batterie et l'alimentation électrique fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut provoquer des chocs électriques et/ou une surchauffe.
2. N'essayez pas de réparer ou de modifier les batteries! Les blessures graves causées par une explosion ou un choc électrique peuvent entraîner des tentatives de réparation. Les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques en cas de fuite.
3. Ces appareils ont des piles qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Lors du remplacement des lames, portez des gants de protection pour éviter les blessures.

1.7 Symboles et autocollants

	AVERTISSEMENT - Avant d'utiliser la machine, lisez attentivement les instructions d'utilisation.
	AVERTISSEMENT - Lors de l'utilisation, maintenez une distance de sécurité avec la machine.
	AVERTISSEMENT - Gardez une distance de sécurité par rapport à la machine lors de l'utilisation.
	AVERTISSEMENT - Évitez de monter sur la machine.
	AVERTISSEMENT - Ce produit ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères ordinaires. Assurez-vous que le produit est recyclé en conformité avec les lois locales.

	Ce produit est conforme aux directives CE applicables.
	Classe III
	Avant de charger, lisez les instructions.
	Courant continu
	Classe II

UTILISATION PRÉVUE

Le produit de jardin est destiné à la tonte des pelouses domestiques. Il est conçu pour tondre fréquemment, maintenant une pelouse plus saine et plus belle que jamais. En fonction de la taille de votre pelouse, votre tondeuse peut être programmée pour fonctionner à tout moment ou à n'importe quelle fréquence. Il est impossible de l'utiliser pour creuser, balayer ou déneiger.

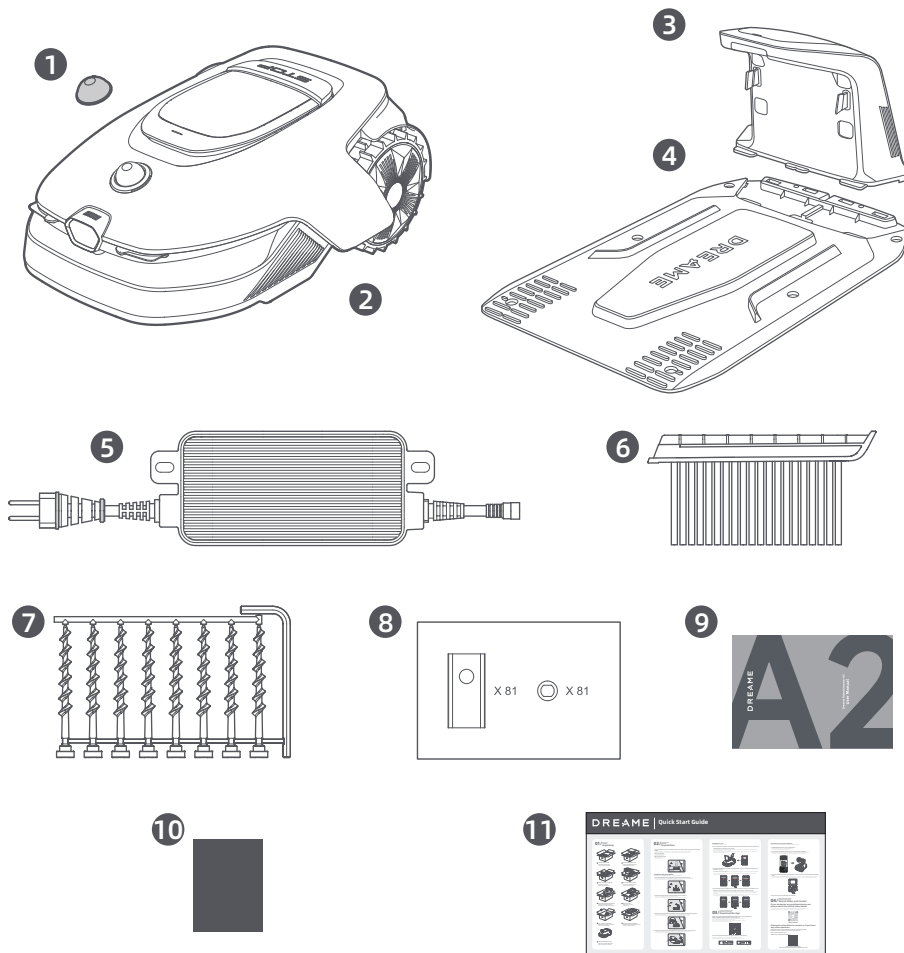


Par la présente, Kutting Technology (Suzhou) Co., Ltd. certifie que le modèle d'équipement radio Dreame MXXA8210 est conforme à la Directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Pour le mode d'emploi électronique détaillé, rendez-vous sur le site <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

2 Présentation du produit

2.1 Qu'est-ce qui est dans la boîte



1 Couverture de protection LiDAR

2 Le robot

3 Tour de charge
(avec un câble d'extension de 10 m)

4 Plaque de base

5 Alimentation

6 Brosse de nettoyage

7 Vis × 8, Clé hexagonale

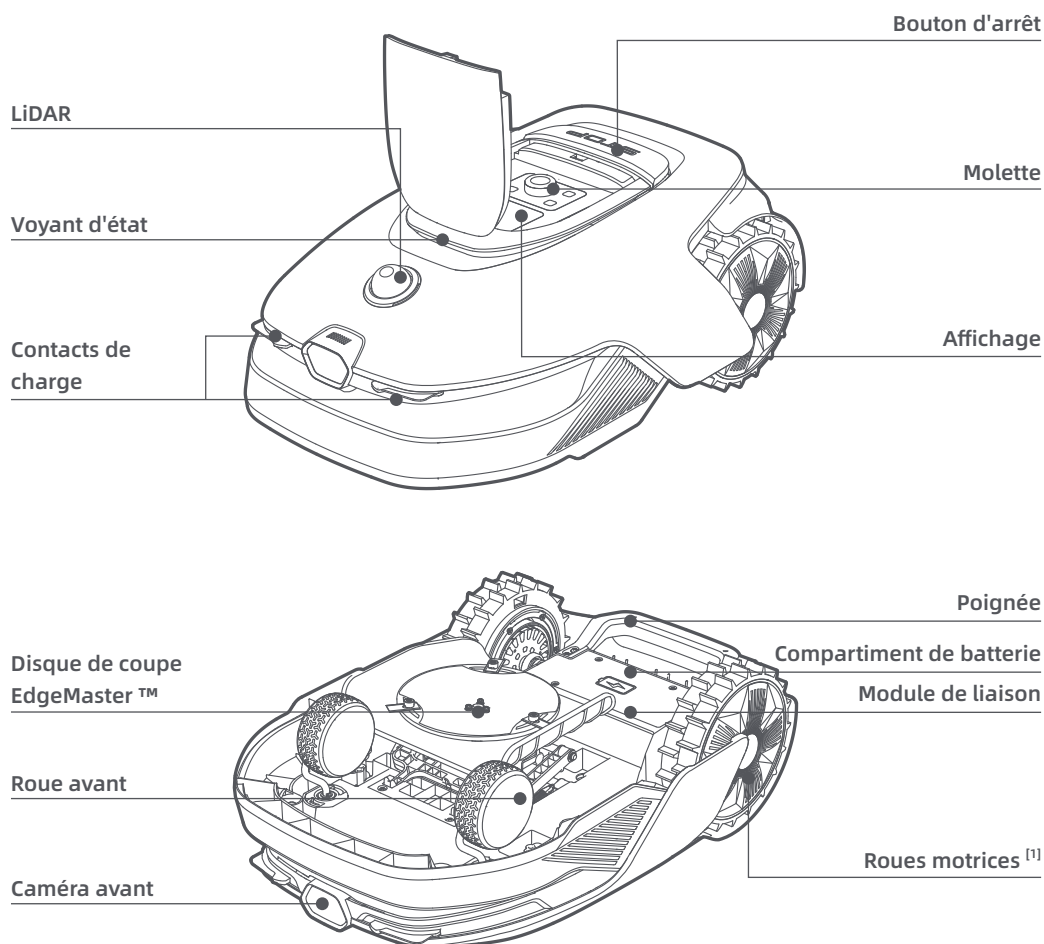
8 Lames et supports de rechange × 81

9 Manuel d'utilisation

10 Chiffon non pelucheux

11 Guide de démarrage rapide

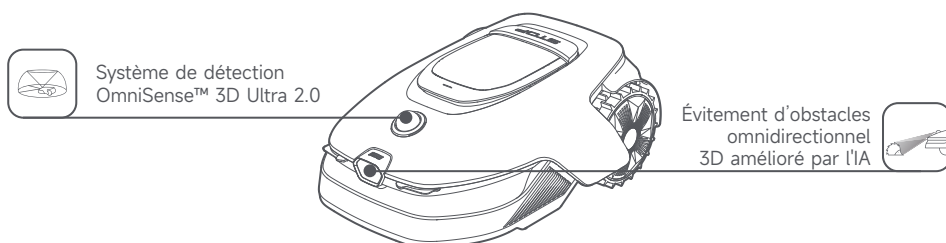
2.2 Présentation de produit



[1] Équipé de moteurs de moyeu.

2.3 OmniSense™ 2.0 : système de détection 3D Ultra avec caméra AI

Optimisez l'entretien de votre pelouse avec OmniSense™ 2.0, un système de détection révolutionnaire 3D Ultra équipé d'une caméra HDR assistée par algorithme, offrant une perception plus complète et plus détaillée de l'environnement 3D du jardin.



2.4 Module de liaison avec GPS et connectivité 4G

Le robot est équipé d'un module de liaison qui fournit le service de liaison, offrant une connectivité au réseau cellulaire 4G.

Activez le service de liaison

Allumez votre robot et le service de liaison s'activera automatiquement.  s'allumera sur l'affichage du robot et dans l'application, indiquant que l'activation est réussie. Vous pouvez consulter le statut d'utilisation du module et du service de liaison sous l'onglet « **Connexions** » dans l'application.

Avec le service de liaison activé, vous pouvez surveiller l'état de votre robot à distance et commencer à tondre sans connexion Wi-Fi. De plus, le module comprend un GPS intégré pour le suivi de la localisation en temps réel, améliorant ainsi les capacités antivol du robot. Vous pouvez suivre sa position à tout moment, de n'importe où, et recevoir des notifications s'il sort de la zone définie sur la carte.

Le service de liaison est offert à titre gratuit pendant les trois premières années à compter de la date d'activation. Pour prolonger le service après la date d'expiration, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de Dreame en écrivant à aftersales@dreame.tech.

Important : Le module de liaison n'est conçu que pour l'utilisation avec la tonte robotisée Dreame. Tout état anormal détecté dans le service de liaison peut entraîner la suspension de votre service. Dans ce cas, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de Dreame en écrivant à aftersales@dreame.tech : l'équipe vous aidera à rétablir le service.

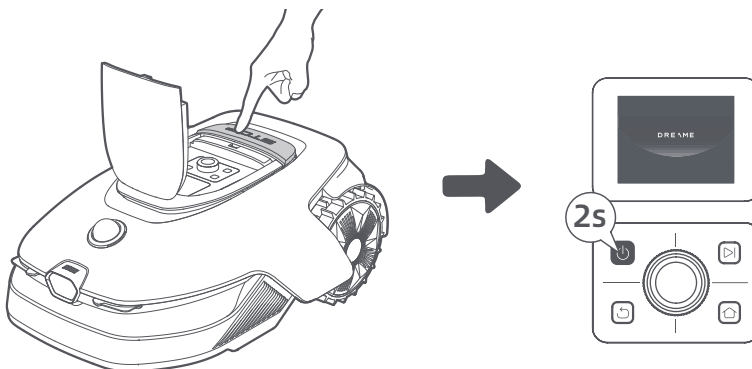
Important : Si vous ne contactez pas le service après-vente de Dreame pour renouveler le service de liaison dans l'année suivant son expiration, votre Module de liaison sera verrouillé. Pour réactiver le service, vous devez apporter le Module de liaison à un centre de service après-vente de Dreame. Des frais supplémentaires pour la réparation et l'entretien peuvent s'appliquer pour la réactivation. Veuillez faire attention aux notifications dans l'application concernant ce problème. Pour vérifier la date d'expiration de votre service de liaison, allez dans **Paramètres > Connexions > Module de liaison** dans l'application.

Comment retirer le module de liaison ?

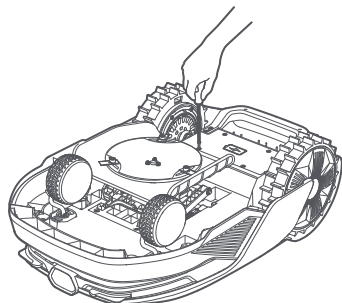
Attention : Veuillez porter des gants de protection pour éviter les blessures.

Attention : Assurez-vous que le couvercle de protection est en place sur le LiDAR avant de retourner le robot.

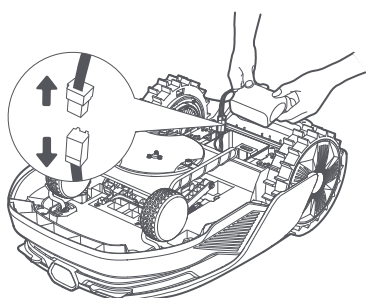
❶ Éteignez le robot.



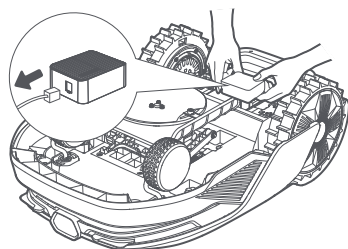
- ➊ Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.
- ➋ Avec un tournevis, desserrez 4 vis pour retirer le couvercle.



- ➌ Retirez la batterie et débranchez le connecteur de la batterie.



- ➍ Débranchez le connecteur du module et retirez soigneusement le module de liaison de son emplacement.



2.5 Capteurs

Nom	Description
LiDAR	Obtient des informations relatives à l'environnement et facilite le positionnement du robot, l'évitement des obstacles et la détection de l'eau et de la saleté. Plage de détection (à 100 klx) : 40 m à 10 % de réflectivité ; 70 m à 80 % de réflectivité Champ de vision : 360° (horizontal) × 59° (vertical)
Caméra avant	Détecte les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. Angle de vue : 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Résolution : 2 MP
GPS	Le module de liaison avec un GPS intégré est installé dans le robot. Vous pouvez suivre la localisation du robot en temps réel dans Google Maps via l'application.

3 Installation

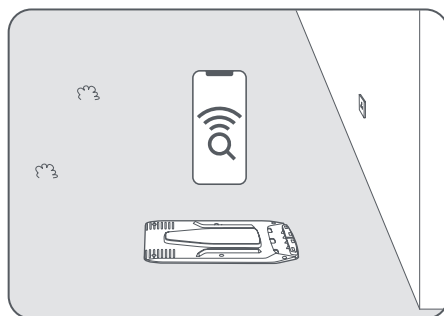
3.1 Sélectionner un emplacement approprié

- Placer la station de chargement sur une surface plane en bordure de pelouse et à proximité d'une prise d'alimentation. Il est recommandé de placer la station de chargement dans une zone avec une bonne force du signal Wi-Fi.

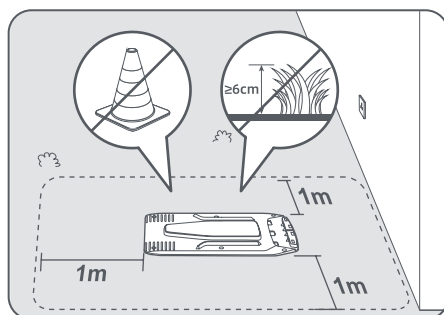
Remarque : Utilisez votre téléphone pour aider à contrôler la force du signal Wi-Fi de l'emplacement. Une bonne force du signal Wi-Fi améliore la stabilité de la connexion entre le robot et l'application.

Important : Assurez-vous que le sol est suffisamment souple pour permettre la pose des vis.

Important : Si la station de chargement est sur une pente, assurez-vous que l'inclinaison n'est pas trop raide pour éviter que le robot ne glisse en arrière et ne parvienne pas à s'arrimer.

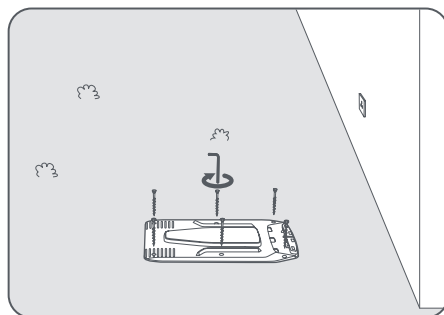


- Garder au moins **1 m** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la station de chargement. Assurez-vous que l'herbe autour de l'emplacement est inférieure à **6 cm**. Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse. Si l'herbe est haute, le robot pourrait avoir des difficultés à retourner à la station de chargement.

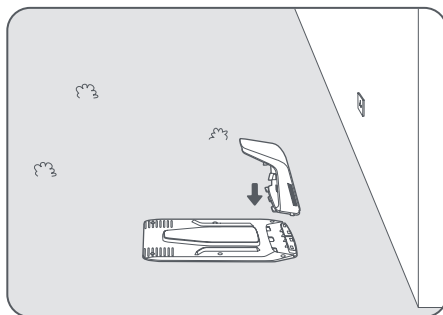


3.2 Installer la station de chargement

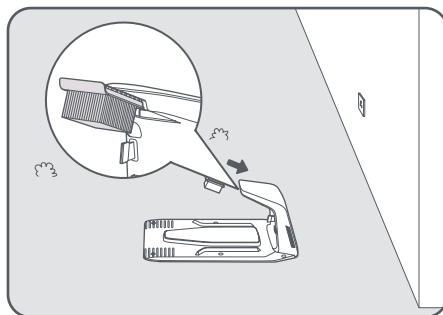
- Fixez la plaque de base au sol avec les vis fournies en utilisant la clé hexagonale.



- ❷ Insérez la tour de chargement sur la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez le clic.

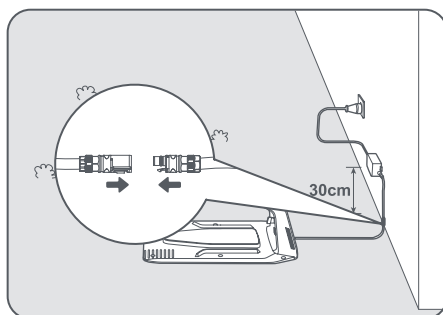


- ❸ Insérez la brosse de nettoyage dans la tour de charge en alignant la languette avec la fente.

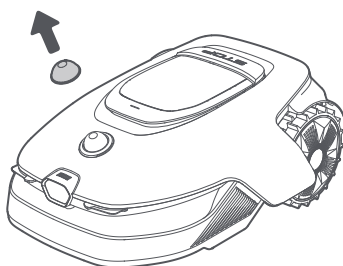


- ❹ Branchez l'alimentation à la rallonge, puis connectez-la à la prise d'alimentation. Gardez l'alimentation à au moins **30 cm** au-dessus du sol.

Remarque : Le voyant LED sur la station de charge sera **bleu fixe** lorsque la station est sous tension.



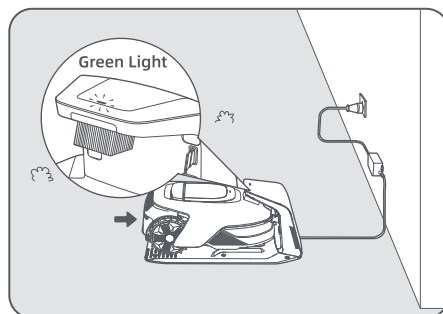
- ❺ Retirez le couvercle de protection du LiDAR.



⑥ Mettez le robot dans la station de chargement pour le charger. Assurez-vous que les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont correctement raccordés.

Remarque : Le voyant lumineux **clignote en vert** lorsque le robot se charge correctement dans la station de chargement.

Remarque : Si vous souhaitez ajouter un garage pour une protection supplémentaire, veuillez utiliser le garage Dreame correspondant, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non conçu par Dreame peut causer des problèmes lors de la recharge.

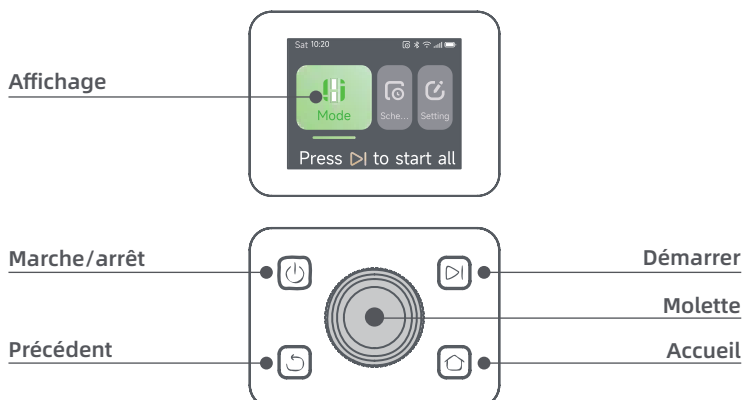


Voyant LED sur la station de chargement

Couleur de la lumière du voyant LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. La station de chargement a un problème (par exemple, un problème d'intensité ou de tension de chargement).
	2. Le robot est ancré dans la station de chargement, mais le chargement est anormal (par exemple, les contacts de chargement sont en court-circuit).
Bleu fixe	La station de chargement est sous alimentation. Le robot n'est pas dans la station de chargement.
Clignotant vert	Le robot est en cours de chargement dans la station de chargement.
Vert fixe	Le robot est dans la station de chargement et complètement chargé.

4 Préparation à la première utilisation

4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de contrôle



Affichage

Icône	Statut
	Niveau de batterie (affiche le niveau actuel de la batterie)
	Chargement (Le robot est bien ancré dans la station de chargement.)
	Bluetooth (Le robot est connecté à l'application via Bluetooth.)
	Wi-Fi (Le robot est connecté à l'application via un réseau Wi-Fi.)
	Service de liaison (Le service de liaison est activé.)
	Programme (Une tâche est programmée pour aujourd'hui et elle n'a pas encore été lancée.)

Contrôles

Bouton	Fonction
Puissance 	Pour allumer/éteindre le robot, maintenez le bouton  enfoncé pendant 2 secondes. Assurez-vous qu'il est hors de la station de charge.
Démarrer 	Pour démarrer la tonte de toute la surface ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur le bouton  , puis fermez le couvercle dans les 5 secondes. La tâche sera annulée si le couvercle n'est pas fermé dans les 5 secondes.
Accueil 	Pour renvoyer le robot à la station de charge, appuyez sur le bouton  , puis fermez le couvercle dans les 5 secondes. La tâche sera annulée si le couvercle n'est pas fermé dans les 5 secondes.
Précédent 	Pour retourner au niveau précédent dans le menu, appuyez sur le bouton  .
Molette	Pour confirmer la sélection dans les menus, appuyez sur la molette.
	Pour activer le mode d'appairage Bluetooth, appuyez et maintenez la molette enfoncée pendant 3 secondes.
	Pour naviguer dans le menu, tournez la molette dans le sens des aiguilles d'une montre/dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.
Démarrer + Précédent	Pour réinitialiser le robot, appuyez et maintenez les boutons  et  enfoncés simultanément pendant 3 secondes. Le code PIN ne sera pas effacé.
Accueil + Précédent	Appuyez et maintenez les boutons  et  enfoncés simultanément pendant 3 secondes pour accéder à la page À propos de dans les Paramètres. La page À propos de disparaîtra au bout de 5 secondes.
Molette + Précédent	Pour réinitialiser le code PIN, appuyez et maintenez la molette et le bouton  enfoncés simultanément pendant 3 secondes.
Arrêter	Appuyez sur le bouton d' arrêt pour ouvrir le couvercle supérieur et mettre le robot en arrêt. Le code PIN doit être saisi sur le panneau de commande pour reprendre l'opération.

Présentation de la structure du menu



*Elle pourrait être actualisée, selon la version du logiciel.

Voyant d'état sur le robot

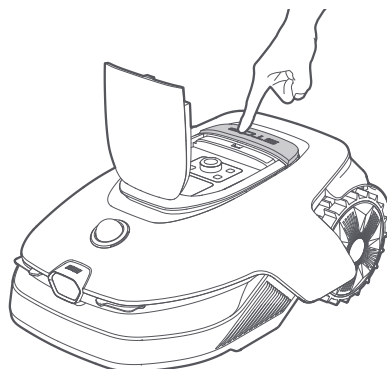
Couleur	Signification
Rouge fixe	Une erreur est survenue.
Bleu fixe	Le robot est en veille.
Bleu clignotant	Le robot effectue une tâche ou est en pause.
Vert clignotant	Le robot est en charge dans la station de charge.
Vert fixe	La batterie est complètement chargée.
Jaune clignotant	1. Le robot est en patrouille. 2. La vidéo en temps réel de la caméra avant est affichée via l'application.

Remarque : Vous pouvez personnaliser la période d'activation et les scénarios de lumière du robot dans **Paramètres > Lumière**.

4.2 Paramètres initiaux

Avant d'allumer le robot pour la première fois, certains paramètres de base doivent être configurés pour que le robot puisse commencer à travailler.

- 1 Appuyez sur le bouton **d'arrêt** pour ouvrir le couvercle supérieur.



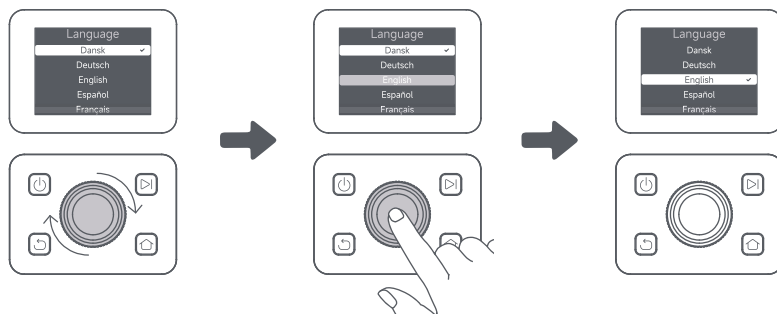
- 2 Appuyez sur le bouton  du panneau de contrôle et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.

Remarque : Le robot s'allumera automatiquement lorsqu'il s'amarrera à la station de charge.



- 3 Sélectionner la langue de préférence

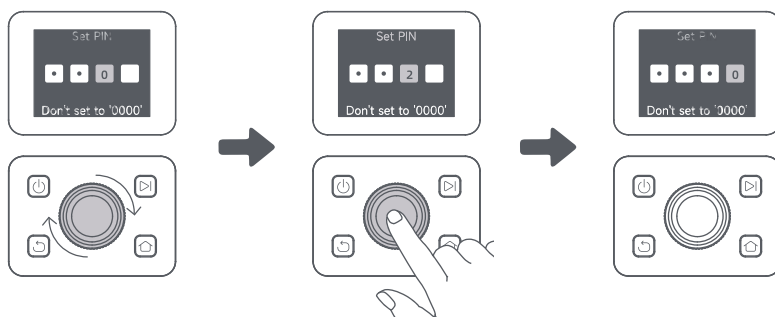
Tourner le bouton dans le sens horaire pour descendre, dans le sens anti-horaire pour monter, et sélectionner votre langue. Appuyer sur le bouton pour confirmer.



- 4 Spécifier le code PIN

1. Tourner le bouton pour sélectionner un nombre entre 0 et 9. Le tourner dans le sens horaire pour augmenter le nombre de 0 à 9, et dans le sens anti-horaire pour le diminuer. Appuyer sur le bouton pour régler le chiffre suivant. Pour modifier le chiffre précédent, tourner le bouton dans le sens anti-horaire jusqu'à ce que le nombre arrive à 0 et tourner une fois de plus.

Important : Ne pas régler le code PIN sur « 0000 ».



2. Entrer de nouveau le code PIN pour terminer le réglage du code PIN.

Remarque : Si les deux mots de passe ne correspondent pas, veuillez régler de nouveau le mot de passe.

5 Raccorder le robot à Internet

Scanner le QR code pour télécharger l'application Dreamehome sur votre téléphone. Après l'installation, créez un compte et connectez-vous.



Vous pouvez également télécharger l'application Dreamehome depuis l'App Store ou Google Play.



Le robot est équipé du module de liaison qui prend en charge la connectivité 4G et inclut un GPS intégré. Cependant, il est conseillé de terminer la configuration du réseau Wi-Fi pour de meilleures performances.

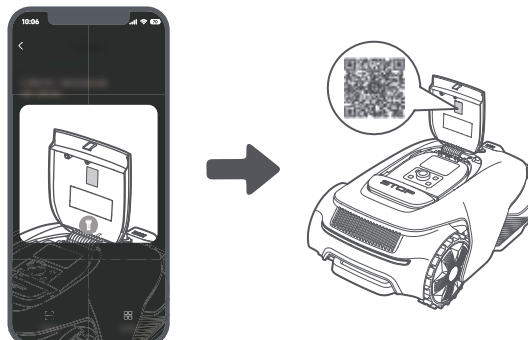
Avant la configuration du réseau :

- Assurez-vous que le robot et votre téléphone portable sont sur le même réseau Wi-Fi.
- Assurez-vous que votre téléphone portable est à une distance maximale de **10 m** du robot.
- Activez la fonction Bluetooth sur votre téléphone portable.

1. Ouvrez l'application Dreamehome.

2. Vous pouvez vous connecter via l'une des méthodes suivantes :

- Scanner le code QR : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Scannez le code QR pour vous connecter**. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle supérieur du robot pour vous connecter.
- Ajouter manuellement : Allez dans **Appareil** et appuyez sur **Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot pour vous connecter.
- Découverte automatique : Le robot recherchera les appareils à proximité. Appuyez sur votre robot dans la liste des appareils détectés pour vous connecter.

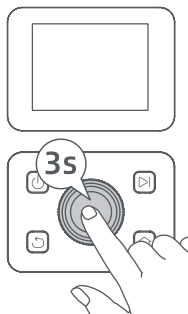


3. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.

Important : Utilisez un réseau à bande unique de 2,4 GHz ou un réseau à double bande de 2,4/5 GHz.

Important : Assurez-vous que votre réseau Wi-Fi n'a pas de pare-feu et n'est pas crypté. Sinon, la configuration du réseau peut échouer.

4. Appuyez sans relâcher le bouton sur le panneau de contrôle pendant 3 secondes. Le robot entrera en mode d'association Bluetooth.



5. Veuillez suivre les instructions dans l'application pour terminer le couplage.

Comment dissocier le robot ?

Le robot est automatiquement associé au compte Dreamehome une fois l'association terminée. Chaque dispositif ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps.

Pour associer le robot à un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :

1. Ouvrez l'application Dreamehome. Allez à 🏠 **Appareil**.
2. Si vous avez plusieurs robots liés à votre compte Dreamehome, balayez vers la gauche ou la droite pour accéder à la page du robot que vous souhaitez modifier.
3. Appuyez sur ⋮ dans le coin supérieur droit.
4. Sélectionnez ➖ **Supprimer**.

Comment partager votre robot ?

1. Appuyez sur ⋮ dans le coin supérieur droit.
2. Sélectionnez ➦ **Partage d'appareil**.

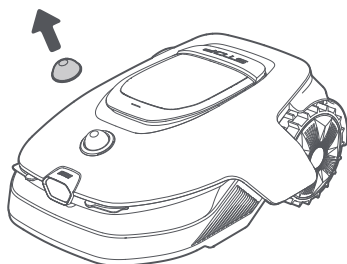
Comment exécuter la déconnexion de votre compte Dreamehome ou le supprimer ?

1. Allez à 😊 **Moi** > ⚙️ > **Compte**.
2. Sélectionnez **Se déconnecter** ou **Supprimer le compte**.

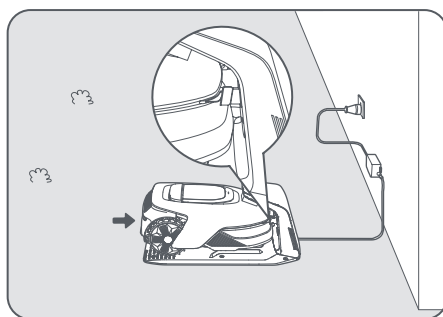
5 Mappage de votre jardin

Avant le mappage, contrôler ce qui suit :

- Le niveau de batterie du robot dépasse les 50 %.
- Le couvercle de protection du LiDAR est retiré.



- Le couvercle supérieur est fermé.
- Le robot se connecte correctement à la station de chargement.



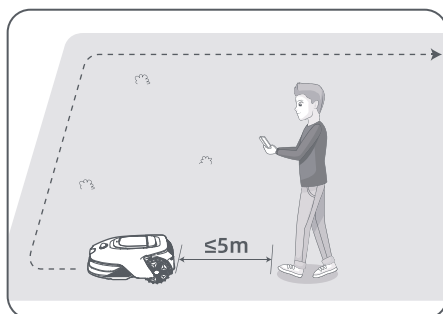
5.1 Créer la limite

Avant de commencer le processus de cartographie, veuillez tenir compte des points suivants :

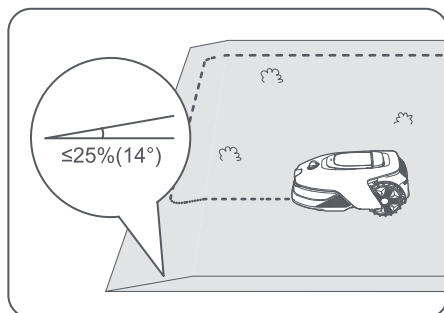
Important : Ne déplacez pas manuellement le robot pendant la création de la limite, sans quoi le mappage pourrait échouer.

Important : Lorsque la cartographie commence, n'installez pas le robot à distance dans la station de charge tant que le processus de cartographie n'est pas terminé. Dans le cas contraire, le LiDAR pourrait être bloqué, ce qui peut entraîner un échec de la cartographie.

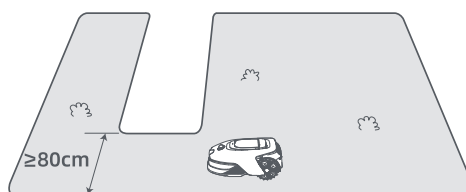
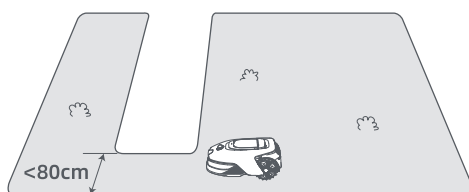
- Marchez à moins de **5 m** derrière le robot pendant le processus de cartographie.



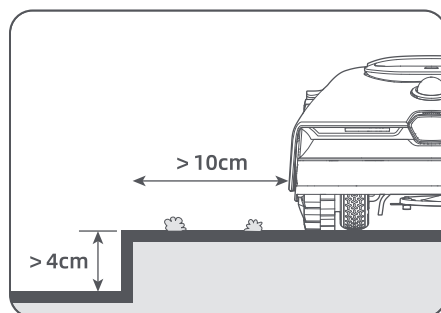
- Le robot peut naviguer sur des pentes avec une inclinaison allant jusqu'à **50% (27°)**. Cependant, pour de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir les pentes des zones de travail en dessous de **25 % (14°)**.



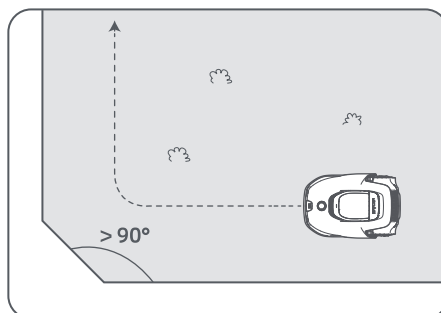
- Pour les zones de moins de **80 cm** de large, veuillez les définir comme des chemins pour permettre au robot de passer (voir section 5.4 : **Définir la trajectoire**).



- Si votre pelouse est plus de **4 cm** plus haute que le sol adjacent, gardez le robot à au moins **10 cm** du bord. Si votre pelouse est au niveau du sol adjacent, le robot peut chevaucher le périmètre pour des résultats de tonte optimaux le long des bords.

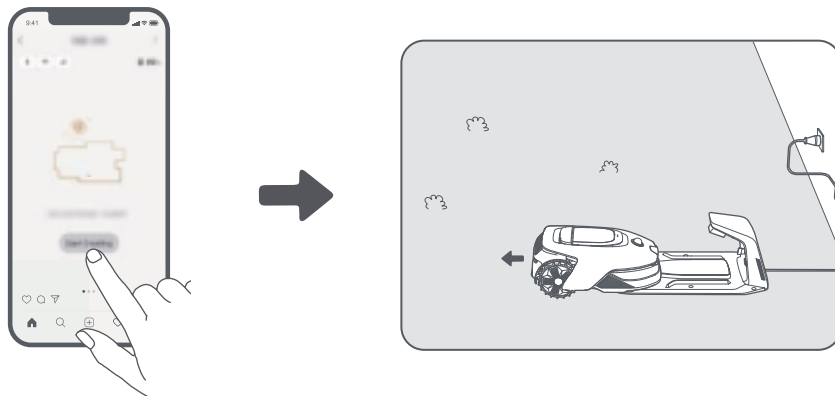


- Assurez-vous que les angles présentent une courbure de plus de 90°. Des angles inférieurs à **90°** peuvent rendre difficile pour le robot de réaliser une coupe nette.

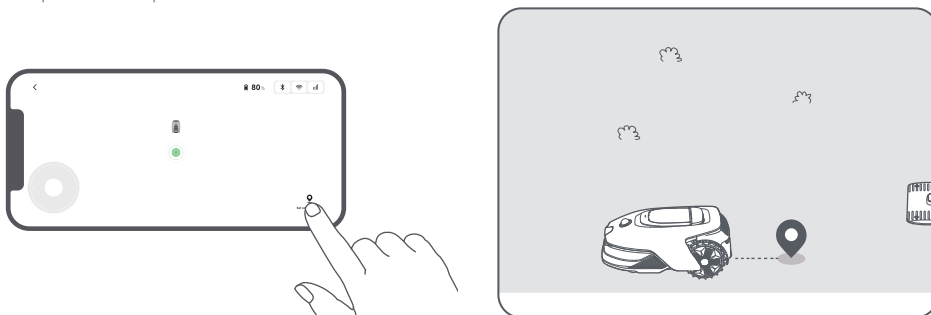


Commencer la cartographie :

1. Appuyez sur **Commencer à créer** via l'application et le robot contrôlera le statut et le calibrage. Il quittera automatiquement la station de chargement pour exécuter le calibrage. Soyez prudent.



2. Guidez le robot à distance jusqu'au bord de votre pelouse et appuyez sur **Définir le point de départ** pour établir le point de départ de la limite.



3. Télécommandez le robot pour se déplacer le long de la bordure de la pelouse pour créer la zone de travail.

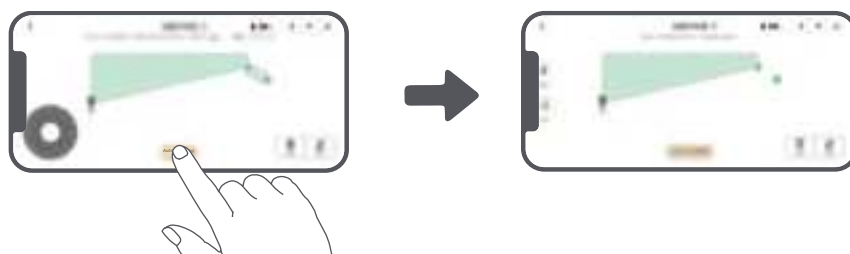
Détection automatique des limites

Grâce à un algorithme d'IA avancé, le robot utilise sa caméra avant pour détecter les zones herbeuses et non herbeuses, lui permettant d'identifier les limites sans avoir besoin d'être guidé manuellement. Après avoir guidé le robot à distance jusqu'au bord de la pelouse et défini le point de départ, vous pouvez utiliser le mode **Détection automatique des limites**. Vous pouvez choisir si le robot doit traverser le périmètre pour obtenir des résultats de coupe des bords plus nets ou rester à proximité pour éviter de se coincer.

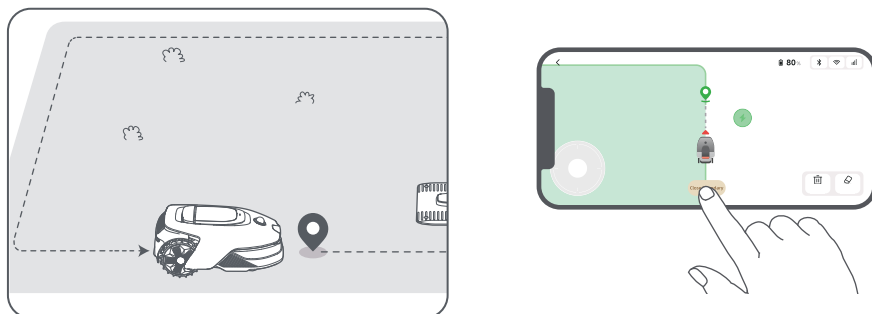
Nous vous recommandons de suivre le robot pendant ce processus. Si le robot ne parvient pas à détecter correctement les limites, vous pouvez quitter le mode Détection automatique des limites et passez à la télécommande à tout moment.

Important : Le mode Détection automatique des limites doit être utilisé à la lumière du jour pour garantir une bonne visibilité. Évitez d'utiliser cette fonction en cas de faible luminosité ou de pluie.

Important : Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée.

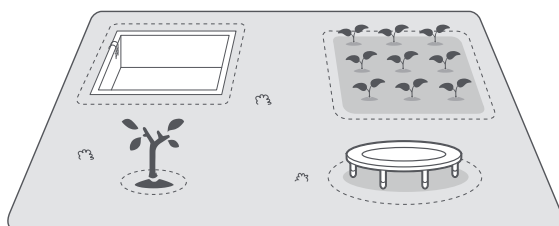


4. Lorsque le robot retourne à la place à **1 m** à proximité du point de démarrage, vous pouvez taper sur **Fermer la délimitation** et la limite sera automatiquement complétée.



5.2 Définir la zone interdite

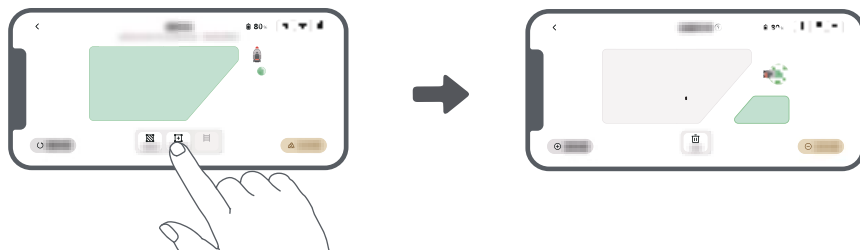
Bien que le robot puisse automatiquement éviter les obstacles, il est toujours nécessaire de configurer les zones à risque de chute, telles que les piscines et les bacs à sable, comme des zones interdites. Pour les objets que vous voulez protéger (comme les parterres de fleurs, les trampolines, un terrain cultivé ou une racine d'arbre dénudée), veuillez les inclure dans la zone interdite. Vous pouvez appuyer sur **Zone interdite** dans l'application pour continuer à créer des zones interdites. Alternativement, vous pouvez aller dans  **Édition de la carte** pour créer ou supprimer des zones interdites une fois la carte terminée.



5.3 Créer plus de zones et élargir les zones existantes

• Pour créer plus de zones

Si la pelouse est séparée par des routes ou vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez taper sur **Zone de travail** dans l'application pour continuer à créer la zone de travail avec la télécommande. Vous pouvez également ajouter, supprimer ou modifier les zones dans  **Édition de la carte** lorsque la carte est finie.



• Pour étendre les zones existantes

Pour étendre une zone existante, appuyez sur **Zone de travail** dans l'application pour créer la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées. Alternativement, vous pouvez aller à  **Édition de la carte** > **Zone de travail** après la cartographie pour étendre une zone existante.

• Pour séparer et combiner des zones

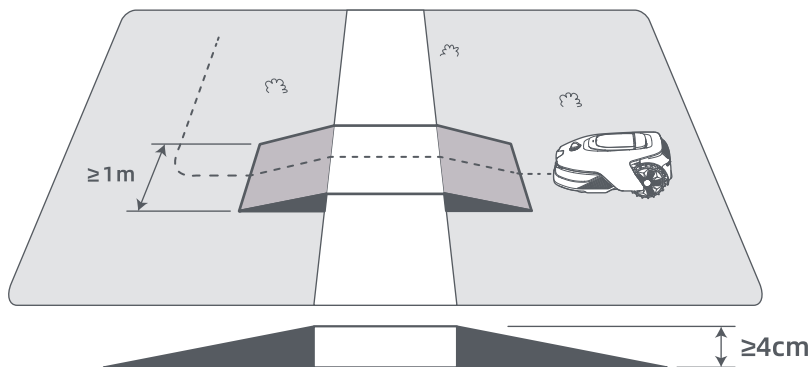
Pour diviser une zone en plus petites ou pour fusionner des zones divisées à l'aide de l'application en une plus grande, allez à  > **Édition de la carte** > **Paramètres de la zone** et appuyez sur **Séparer** ou **Combiner** dans l'application.

5.4 Définir la trajectoire

Pour les zones isolées, veuillez créer une trajectoire pour les raccorder entre elles. Les zones isolées sans trajectoire seront inaccessibles au robot.

Remarque : Par défaut, le robot ne fait que se déplacer le long du chemin sans tondre l'herbe.

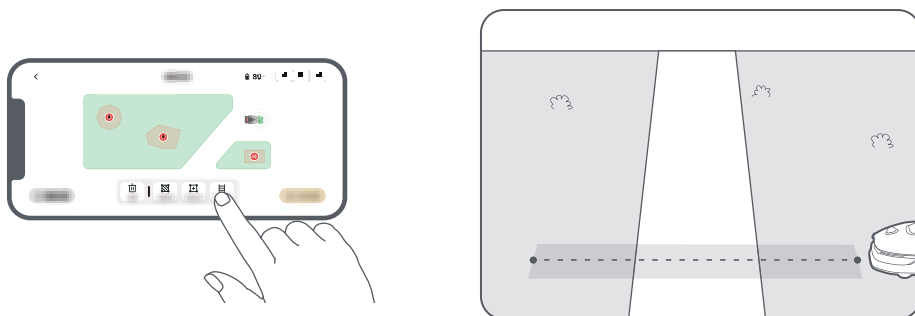
Important : Si votre pelouse est divisée par des passages de plus de **4 cm**, placez un objet avec une pente d'une hauteur égale à celle du passage (une rampe par exemple).



• Raccorder deux zones de travail isolées entre elles

Pour les zones isolées, veuillez créer des chemins pour les raccorder, sinon le robot ne pourra pas y accéder. Appuyez sur **Chemin** pour créer un chemin.

Important : Assurez-vous que le début et la fin de la trajectoire sont compris dans la zone de travail.

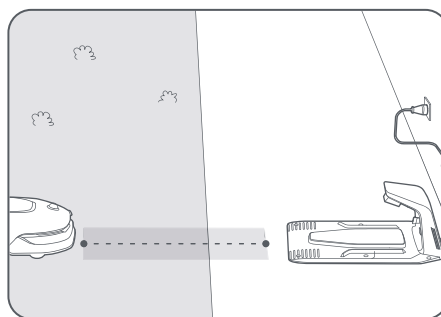
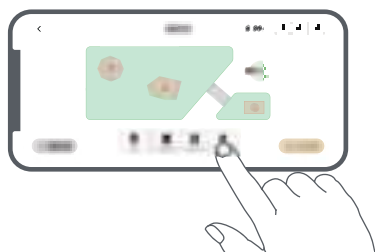


• Connecter la zone de travail et la station de chargement

Si votre station de charge n'est pas dans la zone de travail, un chemin doit être créé pour la raccorder à la zone de travail. Appuyez sur **Chemin** pour créer un chemin permettant au robot de retourner à la station de charge.

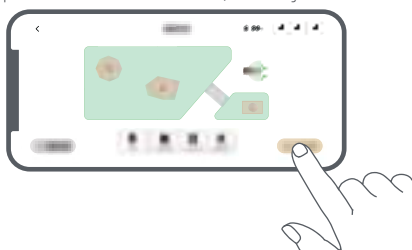
Important : Assurez-vous qu'une extrémité est à l'intérieur de la zone de travail et que l'autre extrémité est juste en face de la station de chargement. Il est conseillé d'aligner le chemin avec la station de chargement.

Important : Lorsque vous créez des trajets pour relier l'espace de travail à la station de chargement, ne guidez pas le robot à distance jusqu'à la station de chargement. Si ce n'est pas le cas, le LiDAR pourrait être bloqué, ce qui pourrait empêcher le mappage.



5.5 Finir la carte

Appuyez sur **Terminer la carte** lorsque les zones de travail, les trajectoires et les zones interdites sont terminées.



5.6 Ajouter une deuxième carte

S'il n'y a pas de chemin entre votre jardin avant et arrière, vous pouvez créer une deuxième carte. Après avoir terminé la première carte, appuyez sur **Ajouter une carte** pour continuer à créer la deuxième. Alternativement, vous pouvez naviguer vers > **Édition de la carte** et appuyer sur **Ajouter une carte** après avoir terminé la cartographie. Une fois que vous avez terminé la deuxième carte, vous pouvez basculer entre les cartes via > **Édition de la carte**.

Remarque : Après avoir changé de carte, les horaires et les paramètres de tonte de la carte actuelle seront appliqués.

Remarque : Vous pouvez acheter une station de chargement supplémentaire à installer sur la deuxième carte pour plus de commodité. Avec une station de chargement séparée installée sur la deuxième carte, vous n'avez qu'à déplacer le robot manuellement entre les deux cartes.



6 Opération

6.1 Commencer à tondre pour la première fois

Conseils avant la tonte :

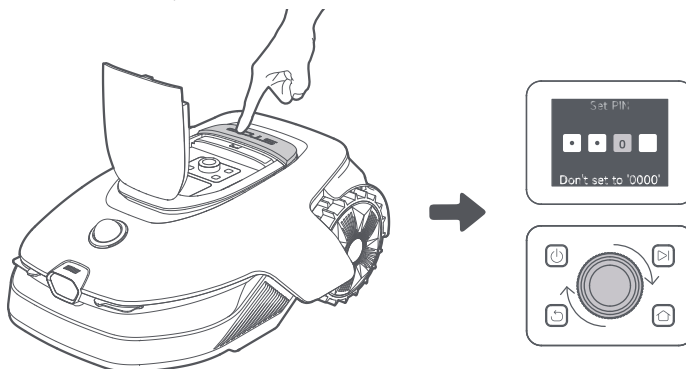
- Utiliser une tondeuse à pousser pour tondre l'herbe à une hauteur non supérieure à **10 cm**.

- Éliminer les obstacles en incluant les débris, les piles de feuilles, les jouets, les câbles et les pierres et en les retirant de la pelouse. Assurez-vous qu'aucun enfant ou animal domestique ne soit sur la pelouse quand le robot est en train de tondre.
- Remplir les trous dans la pelouse.
- Définir les préférences de tonte dans l'application à l'avance (par exemple, efficacité, hauteur et direction de tonte).

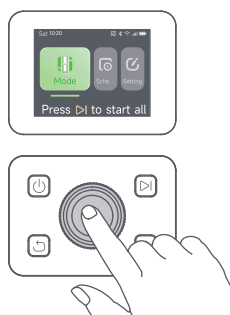


a) Démarrer via le panneau de contrôle

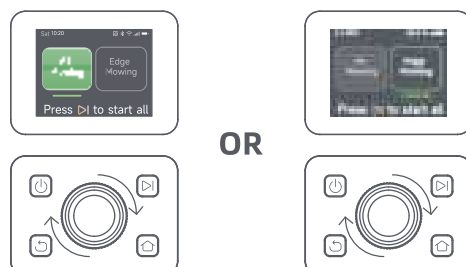
1. Appuyez sur le bouton **Arrêter** pour ouvrir le couvercle et entrer le code PIN.



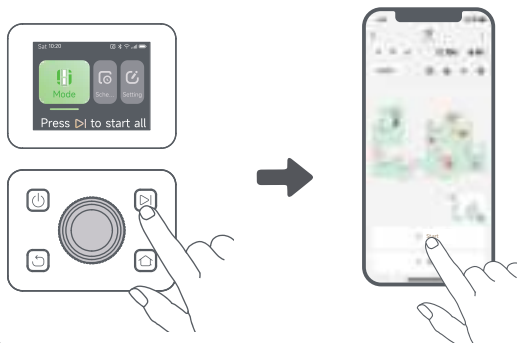
2. Sélectionnez les « **Modes** » sur l'affichage et appuyez sur le bouton.



3. Tournez le bouton pour sélectionner le mode de tonte.



4. Appuyez sur le bouton **▶** et **fermez le couvercle supérieur** dans les 5 secondes. Le robot quittera la station de chargement et commencera à tondre toute la zone.



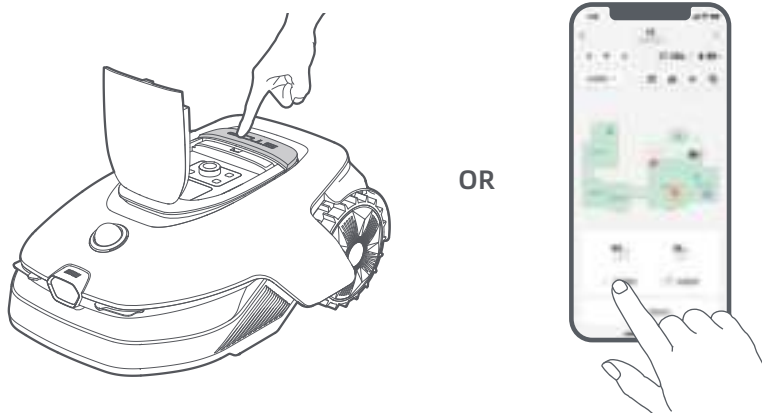
b) Démarrer via l'application

1. Ouvrez l'application.
2. Sélectionnez un mode de tonte et appuyez sur **Démarrer** pour commencer à tondre.

6.2 Pause

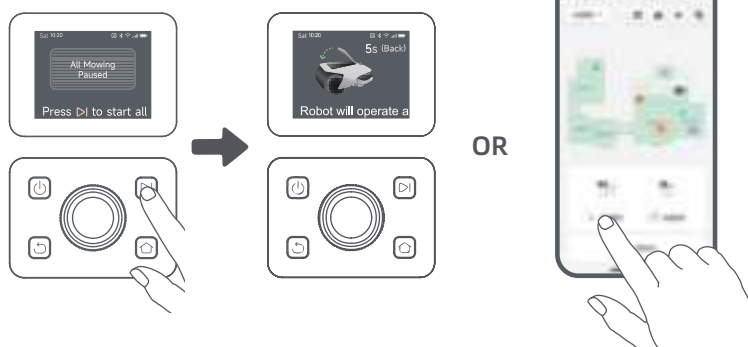
Pour mettre en pause la tâche actuelle de tonte, vous pouvez enfoncer la touche **Arrêt** sur le robot ou **Pause** dans l'application.

Remarque : Le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après avoir appuyé sur le bouton d'**arrêt**. Pour reprendre l'opération, saisissez votre code PIN sur le panneau de contrôle.



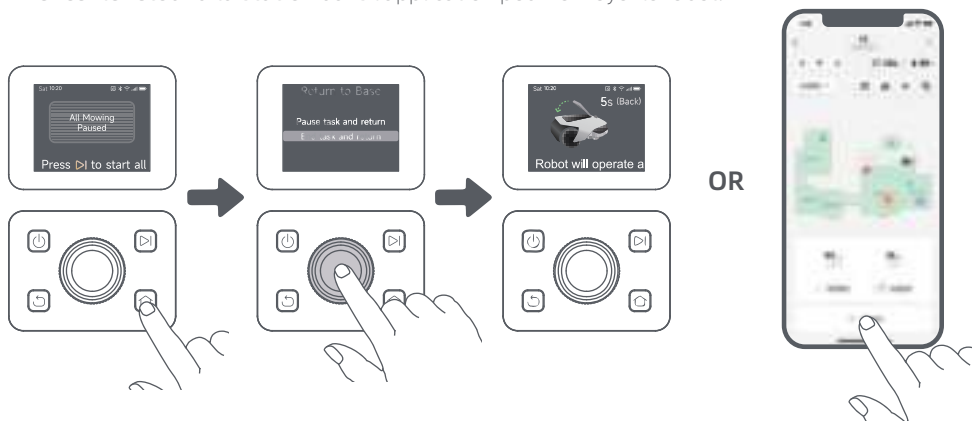
6.3 Reprendre

Pour reprendre la tâche lorsque le robot est en pause, appuyez sur le bouton **▶**, puis **fermez le couvercle du haut** dans les 5 secondes. Le robot reprendra la précédente tâche de tonte. Vous pouvez aussi appuyer sur **Continuer** dans l'application pour reprendre la tâche de tonte.



6.4 Retourner à la station de chargement

Pour renvoyer le robot à sa station de charge, appuyez sur  du panneau de contrôle. Confirmez la mise en pause ou l'annulation de la tâche en cours, puis **refermez le capot supérieur** dans les 5 secondes. Le robot retournera automatiquement à sa station de charge pour se recharger. Vous pouvez également sélectionner **Commencer le retour à la station** dans l'application pour renvoyer le robot.



7 Application Dreamehome

Où vous pouvez explorer davantage

L'application Dreamehome est plus qu'une télécommande. Vous pouvez faire beaucoup de choses avec l'application : compléter à distance les divers paramètres, essayer différents modes de tonte, modifier librement la carte et régler les programmes de tonte.

7.1 Modes de tonte

Le robot offre diverses méthodes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre via l'application, notamment la tonte de toute la zone, la tonte par zone, la tonte en bordure, la tonte localisée et le mode manuel.



7.2 Formes de tonte

Personnalisez votre pelouse en ajoutant des formes via  > **Édition de la carte** > **Formes** dans l'application. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, taille ou les supprimer dans **Formes**.



7.3 Disque de coupe EdgeMaster™

Le disque de coupe EdgeMaster™ est conçu pour se déplacer sur le côté lorsqu'il atteint les bords de la pelouse, garantissant une coupe plus nette. Pour activer cette fonctionnalité, allez dans  > **Paramètres de la tonte en bordure** > **EdgeMaster™** dans l'application.



7.4 Programme

Après avoir terminé la première carte, le robot crée automatiquement deux programmes hebdomadaires de tonte selon la taille de la pelouse : « **Programme Pr & Été** » (printemps/été) et « **Programme Aut & Hiv** » (automne/hiver). Vous pouvez taper sur  dans l'application pour aller sur les paramètres de détails du programme. Avec la fonction de programme, vous pouvez laisser tout le travail quotidien de tonte au robot. Il ne vous reste qu'à entretenir régulièrement le robot.

Remarque : Si vous avez peur que le robot ne vous dérange ou ne dérange les voisins lorsqu'il travaille de façon autonome pendant certaines heures de la journée, vous pouvez aller sur **Paramètres > Ne pas déranger** et régler les heures en mode **Ne pas déranger** dans l'application.



7.5 Verrouillage parental

Si vous avez peur que les enfants puissent mettre le robot en marche, naviguez vers **Paramètres** et activez la fonction de **Verrouillage parental** dans l'application. En activant cette fonction, le robot sera verrouillé si aucune opération n'est exécutée pendant 5 minutes lorsque le couvercle est ouvert.



7.6 Protection contre la pluie

Si vous avez peur que des conditions météorologiques graves ne puissent affecter le travail de tonte, vous pouvez activer la fonction de **Protection contre la pluie** dans les **Paramètres** sur le panneau de contrôle ou dans l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot interrompt automatiquement la tonte et retourne à la station de chargement lorsqu'il pleut. Vous pouvez régler l'heure de protection contre la pluie dans l'application.

Remarque : Tondre de l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Il est conseillé de prolonger la durée de protection pour permettre à l'herbe de sécher avant de tondre à nouveau. Le temps de protection par défaut est de 3 heures, et vous pouvez l'augmenter dans l'application.



7.7 Protection contre le gel

Si la température descend en dessous de **6° C**, la tonte peut endommager définitivement la pelouse. La batterie ne se chargera pas par mesure de sécurité. Pour éviter cela, vous pouvez activer la fonction **Protection contre le gel** dans les **Paramètres**, soit via le panneau de commande, soit via l'application. Cela mettra automatiquement la tonte en pause et renverra le robot à la station de charge lorsque la température descendra en dessous de **6° C**. Le robot reprendra la tonte une fois que la température dépassera **11° C**.



7.8 Caractéristiques de sécurité

Le robot est équipé de plusieurs fonctionnalités antivol, alimentées par le GPS intégré dans le module de liaison pour une sécurité accrue. De plus, la caméra avant peut détecter la présence humaine, faisant du robot un gardien de jardin utile.



7.8.1 Alarme de levage

Avec cette fonction activée, une alarme se déclenchera immédiatement lorsque le robot est soulevé, et le robot sera verrouillé. Pour reprendre l'opération, entrez d'abord le code PIN sur le robot.



7.8.2 Alarme hors carte

En activant cette fonction, le robot sera verrouillé et l'alarme sera immédiatement déclenchée s'il sort de la carte.



7.8.3 Localisation en temps réel

Une fois cette fonction activée, vous pouvez voir l'emplacement actuel du robot dans Google Maps.



7.8.4 Alerte de détection de présence humaine

Lorsque cette fonction est activée, le robot vous avertira lors de la détection d'une présence humaine.



7.8.5 Vidéo en temps réel

Appuyez sur  pour afficher un flux vidéo en direct à partir de la caméra avant du robot, vous permettant de surveiller votre jardin en tout temps et en tout lieu.



7.8.6 Patrouille

Lorsque le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller le long de certaines limites ou endroits dans votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonction, allez dans  > **Patrouille**.



7.9 Période de recharge personnalisée

Pour personnaliser la période de charge du robot à des heures spécifiques, vous pouvez activer la fonction **Période de recharge personnalisée** via **Paramètres > Chargement** dans l'application. Lorsqu'elle est activée, le robot se chargera à 20 % lorsque le niveau de batterie est faible, à condition qu'il n'y ait pas de tâches de tonte. Une charge complète ne sera effectuée que pendant la période de charge désignée. Vous pouvez également personnaliser le **Niveau de batterie pour la recharge automatique** et le **Niveau de batterie pour la reprise des tâches** afin de définir les niveaux de batterie auxquels le robot retournera automatiquement à la station de chargement ou reprendra les tâches de tonte inachevées.



Remarque : L'équipe de développement Dreame exécutera continuellement des mises à jour **OTA (Over-the-Air)** et un entretien sur le micrologiciel et l'application. Veuillez contrôler les notifications de mise à jour ou activez la fonction de **mise à jour automatique** pour garder le micrologiciel et l'application à jour et jour ainsi de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour de meilleures performances et une plus longue durée de vie du robot, nettoyez-le régulièrement et remplacez les pièces usées selon la fréquence ci-dessous :

Composant	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou moins
Brosse de nettoyage	Tous les 12 mois ou moins

Remarque : Vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames et la brosse de nettoyage en accédant à **Paramètres > Consommables et entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme indiqué, allez sur la page de détails du consommable et appuyez sur **Je l'ai remplacé** pour réinitialiser le minuteur.

Remarque : Si vous avez désigné des zones dans votre jardin pour le nettoyage et l'entretien de routine du robot, vous pouvez définir des Points de Maintenance sur la carte en accédant à **Paramètres > Aller au Point de Maintenance > Modifier le Point**. Une fois les points de maintenance définis, vous pouvez simplement appuyer sur Aller pour diriger le robot vers les emplacements désignés pour un entretien facile.

8.1 Nettoyage

Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que les résidus d'herbe et la saleté ne s'accumulent et n'obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui pourrait affecter ses performances de tonte,

d'amarrage et de mouvement. Nous recommandons l'utilisation d'un kit de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

⚠ Avertissement : Avant de nettoyer, veuillez éteindre le robot et débrancher la station de charge.

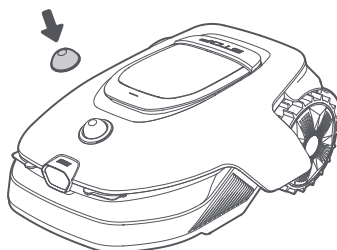
Prudence : Assurez-vous que le couvercle de protection du LiDAR est sur le LiDAR avant de retourner le robot pour éviter d'endommager le LiDAR.

• **Le corps, le châssis et le disque de coupe :**

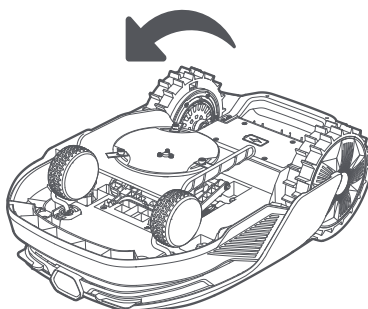
1. Éteignez le robot.



2. Mettez le couvercle de protection du LiDAR sur le LiDAR.



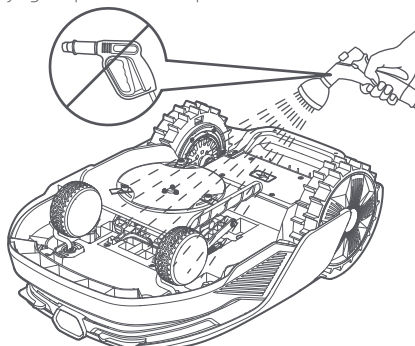
3. Retournez le robot.



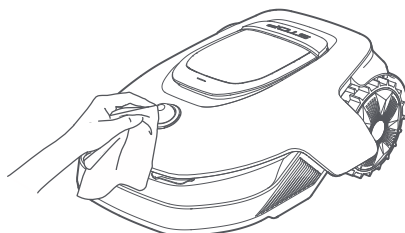
4. Nettoyez le corps, la lame et le châssis du robot avec un tuyau souple.

⚠ Avertissement : Ne pas toucher les lames pendant le nettoyage du châssis. Toujours porter des gants pendant le nettoyage.

Prudence : Ne pas utiliser de nettoyage à pression. Ne pas utiliser de solution détergente pendant le nettoyage.

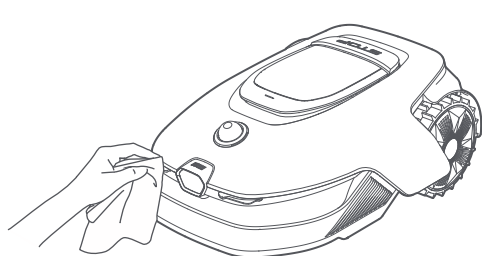


5. Nettoyez soigneusement le capteur LiDAR avec un chiffon non pelucheux.



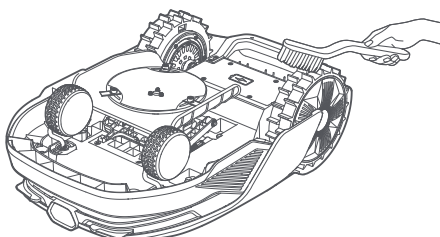
• Contacts de charge et caméra avant :

Utilisez un chiffon propre pour nettoyer les contacts de charge sur le robot et la station de recharge et nettoyez aussi la caméra avant. Séchez les contacts de charge et la caméra avant après le nettoyage.



• Roues motrices :

Utilisez une brosse pour enlever la boue des roues afin d'assurer une bonne adhérence.



8.2 Remplacement des composants

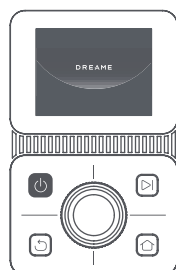
• Remplacement des lames

Pour garder les lames effilées, les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou moins. N'utilisez que les lames originales Dreame.

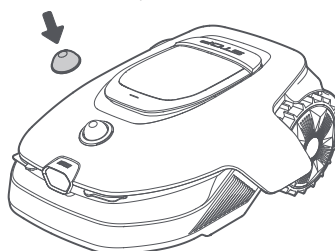
⚠ Avertissement : Veuillez éteindre le robot. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.

Remarque : Remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

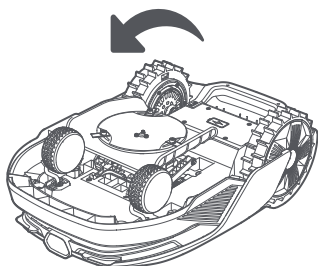
1. Éteignez le robot.



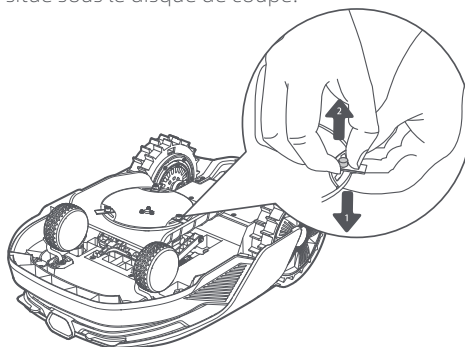
2. Utilisez un chiffon doux pour nettoyer soigneusement le capteur LiDAR.



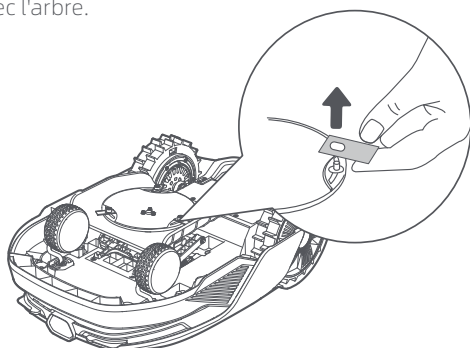
3. Placez le robot sur une surface souple et retournez-le.



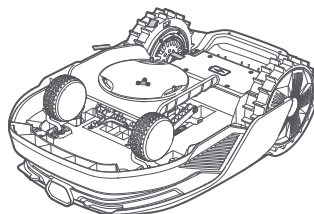
4. Retirez le support en appuyant sur le bouton situé sous le disque de coupe.



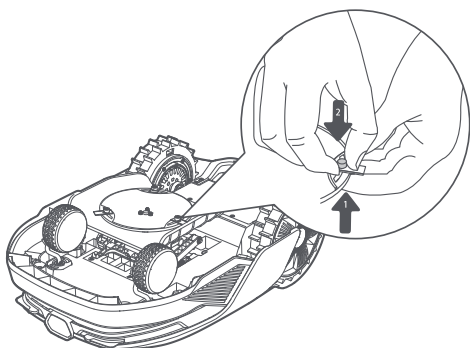
5. Retirez la lame en alignant le trou de la lame avec l'arbre avec l'arbre.



6. Retirez les 3 lames et les supports.



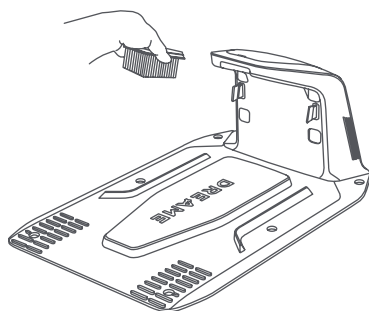
7. Appuyez sur le bouton sous le disque de coupe et alignez le trou du support avec l'arbre pour fixer les supports et les lames en place.



8. Assurez-vous que les lames peuvent tourner librement.

• Remplacement de la brosse de nettoyage

Lorsque la brosse de nettoyage du capteur du LiDAR est usée, ses soies peuvent tomber ou se détériorer et affecter les performances du nettoyage. Remplacer régulièrement la brosse de nettoyage pour un bon résultat de nettoyage. Il est recommandé de remplacer la brosse de nettoyage tous les **12 mois** ou moins.



9 Batterie

Pour un stockage à long terme, rechargez le robot tous les **6 mois** pour protéger la batterie. Les dommages à la batterie résultant d'un déchargement excessif ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne pas charger la batterie à une température ambiante **de plus de 45 ° C** ou **de moins de 6 ° C**. La température de stockage de la batterie à long terme doit être comprise **entre -10 et 35 ° C**. Pour minimiser les dommages, la température de stockage recommandée est **entre 0 et 25 ° C**.

Remarque : La durée de vie de la batterie dépend de la fréquence d'utilisation et des heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne jetez pas la batterie obsolète ou défectueuse de manière arbitraire. Observez les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de charge à faible puissance :

Avec le mode de chargement à faible puissance activé, les fonctions non associées au chargement seront désactivées (l'affichage et le réseau seront désactivés).

- Pour activer le mode de charge à faible puissance, appuyez et maintenez enfoncées les touches  et  simultanément, puis appuyez rapidement 5 fois sur la touche  en même temps. Vous entendrez un message vocal : le mode de charge à faible consommation est activé.
- Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot ou appuyez rapidement 5 fois sur la touche .

10 Stockage d'hiver

• Le robot

1. Chargez complètement la batterie avant d'éteindre le robot.
2. Nettoyez le robot avant de le mettre en stockage d'hiver.
3. Placez le couvercle de protection du LiDAR.
4. Stockez le robot dans un endroit sec à une température **supérieure à 0 ° C**.

• Station de chargement

Débrancher la station de chargement et la stocker dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.

Remarque : Après le stockage hivernal, veuillez réinstaller la station de chargement et placer le robot dedans pour le charger. Si vous réinstallez la station de chargement à un endroit différent, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la station dès qu'il se chargera et quittera la station. En cas d'erreurs de positionnement dues à des changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de remapper la zone.

11 Transport

Pour un transport sur de longues distances, assurez-vous que le robot est éteint. Il est recommandé d'utiliser

l'emballage d'origine. Veuillez mettre en place le couvercle de protection LiDAR.

⚠ Avertissement : Veuillez éteindre le robot avant de le transporter.

⚠ Avertissement : Soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de lame éloigné de votre corps.

12 Résolution des pannes

Problème	Causes	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	1. Le robot n'est pas en couverture Wi-Fi ou Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarre.	1. Vérifiez si le robot a terminé le processus de mise sous tension. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	Les roues ne touchent pas le sol.	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Entrez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 4 cm de haut. Gardez le sol à niveau là où il travaille.
Robot incliné.	Le robot est incliné à plus de 37°.	1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Entrez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas monter des pentes avec une inclinaison supérieure à 50% (27°).
Robot piégé.	Le robot est piégé et ne peut pas se libérer.	1. Réessayez après avoir éliminé les obstacles à proximité. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. Si vous continuez de rencontrer des problèmes, réessayez après que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez la présence de trous dans le sol. Comblez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit piégé. 4. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez ajuster la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit piégé. 5. Si le robot est souvent pris dans cet endroit, vous pouvez définir cet emplacement comme une zone interdite.
Erreur roue arrière gauche/droite.	La roue ne peut pas tourner ou le moteur de la roue a un problème.	1. Nettoyez les roues arrière, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas tourner.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	1. Nettoyez le disque de coupe avant d'essayer de nouveau. 2. Vérifiez que l'herbe environnante n'est pas d'une hauteur supérieure à 10 cm. Vous pouvez utiliser une tondeuse à pousser pour tondre la pelouse afin d'empêcher que le disque de coupe ne se bloque à cause de l'herbe haute.

Problème	Causes	Solution
		3. Vérifiez si de l'eau se trouve sous le disque de coupe. Déplacez le robot dans un endroit sec et réessayez s'il y en a. 4. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 5. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne parvient pas à monter ou descendre.	Le disque de coupe ne parvient pas à monter ou descendre.	1. Nettoyez le disque de coupe et réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas se déplacer latéralement.	Le disque de coupe ne peut pas se déplacer latéralement.	1. Nettoyez le système de coupe et retirez tout débris ou corps étranger. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, vous pouvez d'abord désactiver la fonction EdgeMaster™. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de pare-chocs.	Le capteur de pare-chocs avant est constamment déclenché.	1. Vérifiez le robot pour voir s'il est piégé quelque part. 2. Tapotez sur le pare-chocs pour vous assurer qu'il rebondit. 3. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot est ancré dans la station de chargement, mais l'intensité ou la tension de chargement a un problème.	1. Vérifier que la station de chargement est correctement raccordé à l'alimentation. 2. Vérifier si les contacts de chargement sur le robot et la station de chargement sont propres. 3. Lorsque le contrôle est terminé, essayez d'ancrer de nouveau le robot dans la station de chargement. 4. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est trop élevée.	La température de la batterie est $\geq 60^{\circ}\text{C}$.	1. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40°C . Vous pouvez attendre que la température de la batterie diminue automatiquement. 2. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. 3. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est $\geq 45^{\circ}\text{C}$.	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie dépasse 45°C . 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 40°C .
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est $\leq 6^{\circ}\text{C}$.	1. Le chargement peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 6°C . 2. Utiliser le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 6°C .

Problème	Causes	Solution
Le lidar est bloqué.	Le LiDAR est bloqué (par exemple, le couvercle de protection du LiDAR n'est pas retiré).	1. Réessayez après avoir retiré le capot de protection du lidar. 2. Si le lidar du robot est sale, nettoyez-le avec un chiffon non pelucheux et réessayez.
Dysfonctionnement du LiDAR.	Le LiDAR est très sale ou il y a une erreur de capteur.	1. Vérifiez si le lidar est sale. Nettoyez-le si nécessaire, puis réessayez. 2. Essayez de redémarrer le robot si cette erreur persiste. 3. Veuillez contacter le service après-vente si le problème persiste.
Le LiDAR est sale.	Le LiDAR est sale.	Nettoyez le capteur LiDAR sur le dessus du robot avec un chiffon propre. Gardez le LiDAR sec après le nettoyage.
La température du LiDAR est élevée.	Température du LiDAR $\geq 80^{\circ}\text{C}$.	1. Le robot essaiera automatiquement de retourner à la station de chargement pour se refroidir. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40°C. 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à la normale. 4. Le robot reprendra automatiquement son fonctionnement une fois l'alarme arrêtée. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température du LiDAR est trop élevée.	Température du LiDAR $\geq 90^{\circ}\text{C}$.	1. Le LiDAR est désactivé en raison de températures élevées. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 40°C. 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrêtera lorsque la température reviendra à la normale. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	1. Vérifier que le lidar au sommet du robot est sale. La saleté affectera le positionnement. 2. Déplacer manuellement le robot pour le placer dans un espace ouvert dans la carte et essayer de reprendre la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas retrouvé, télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application, puis commencer la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	1. Redémarrer le robot et réessayer. 2. Si le problème persiste, contactez le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	1. Déplacez le robot manuellement de la zone interdite, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à distance pour le déplacer hors de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est sorti de la carte.	Le robot est sorti de la carte.	1. Déplacez le robot à l'intérieur de la carte manuellement, puis réessayez. 2. Utilisez l'application pour contrôler le robot à l'intérieur de la carte à distance, puis réessayez.

Problème	Causes	Solution
Le bouton d'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Entrez le code PIN sur le robot et confirmez.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est $\leq 10\%$.	Ancrer le robot dans la station de chargement pour le chargement.
Le robot est hors de la carte. Risque de vol.	Le robot est hors de la carte.	1. Entrez le code PIN sur le robot et confirmez. 2. Vous pouvez désactiver l'alarme Hors carte dans les paramètres ou dans l'application.
Impossible de retourner à la station de chargement.	Le robot ne peut pas trouver la station de chargement lorsqu'il retourne à la station de chargement.	1. Vérifier la présence d'obstacles bloquant le robot. Éliminer les obstacles et réessayer. 2. Télécommander le robot pour le ramener à la station de chargement via l'application.
Échec de l'ancrage dans la station de chargement.	Le robot trouve la station de chargement, mais l'ancrage échoue.	1. Regardez si les pellicules réfléchissantes sur la station de chargement sont sales ou bloqués. 2. Vérifiez la présence d'obstacles devant la station de chargement. 3. Vérifier que la station de chargement est déplacée. 4. Vérifiez si la plaque de base est couverte de boue épaisse. 5. Vérifiez si la station est sur une pente. 6. Vérifiez si la station est alimentée. 7. Aidez le robot à s'accoupler à la station en utilisant la télécommande ou manuellement.
Échec du positionnement.	Le positionnement échoue lorsque le robot essaie de commencer une tâche de tonte.	1. Le Lidar pourrait être obstrué. Déplacez manuellement le robot vers un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, veuillez réessayer après que le robot soit dans la station.
Espace insuffisant pour tourner devant la station.	Espace insuffisant pour tourner devant la station.	1. Si la station est placée sur le bord ou à l'intérieur de la carte, assurez-vous qu'il y a au moins 1 m d'espace libre entre la zone avant de la plaque de base de la station et la limite de la carte ; sinon, le robot pourrait ne pas pouvoir tourner. 2. Déplacez la station, ou modifiez la carte dans Édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	1. Vérifiez si une zone interdite est définie dans le chemin. 2. Vérifiez s'il y a des obstacles bloquant le robot. 3. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de carte et définissez-en un nouveau.
La caméra avant est sale.	La caméra avant est sale.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux.
Il y a un problème avec la caméra avant.	Il y a un problème avec la caméra avant.	1. Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux. 2. Essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.

Problème	Causes	Solution
Caméra avant bloquée.	Caméra avant bloquée.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon non pelucheux.
Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	Une erreur de détection de limites se produit lors de la cartographie automatique.	1. Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont adéquates, ni trop lumineuses ni trop sombres. 2. Vérifiez que le temps est dégagé, en évitant le brouillard ou la pluie. 3. Assurez-vous que la caméra avant du robot est propre et dégagée. 4. Assurez-vous que la surface du sol est plane, car les bosses peuvent affecter la détection. 5. Si la détection de limites continue à échouer, passez en mode de contrôle à distance pour la cartographie.

13 Caractéristiques

Informations de base	Nom du produit	Robot tondeuse Dreame A2
	Marque	Dreame
	Modèle	MXXA8210
	Dimensions	666 × 444 × 273 mm
	Poids (batterie incluse)	16,4 kg
Tonte	Capacité de travail recommandée	3 000 m ²
	Efficacité de la tonte	Norme : 1 000 m ² /jour Efficacité : 2 000 m ² /jour
	Hauteur de tonte	30-70 mm
	Largeur de tonte	22 cm
	Temps de chargement ^[2]	65 min
Émissions de bruit	Niveau d'intensité sonore LWA	54 dB(A)
	Incertitude de puissance sonore KWA	3 dB(A)
	Niveau de pression sonore LpA	46 dB(A)
	Incertitudes de pression sonore KpA	3 dB(A)
Condition de travail	Température de service	0~50 °C Recommandée : 10~35 °C
	Température de stockage sur une période prolongée	-10~35 °C Recommandée : 0~25 °C
	Classement IP	Tondeuse : IPX6 Station de chargement : IPX4 Alimentation : IP67
	Pente maximale pour zone de tonte	50 % (27°)
Connectivité	Fréquence Bluetooth	2 400,0-2 483,5 MHz
	Puissance RF maximale	802.11b:16±2dBm(@11Mbps) 802.11g:14±2dBm(@54Mbps) 802.11n:13±2dBm(@HT20,HT40) Bluetooth: 7.49dBm
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2 400-2 483,5 M)
	Service de liaison ^[3]	LTE-FDD : B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD : B38/40/41
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS

Moteur d'entraînement	Vitesse d'entraînement en télécommande	0,45 m/s-0,8 m/s
	Vitesse d'entraînement en tonte	Norme : 0,35 m/s Efficacité : 0,6 m/s
	Type de moteur	Moteur à moyeu
Moteur de coupe	Vitesse	2 200 tr/min
Batterie (tondeuse)	Modèle de batterie	MBPA14
	Type de batterie	Batterie lithium-ion
	Capacité nominale	5 000 mAh
	Tension nominale	18 V DC
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAA10
	Tension en entrée	100~240 V AC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en sortie	3 A
Station de chargement	Modèle de station de chargement	MCA10
	Tension en entrée	20 V DC
	Tension en sortie	20 V DC
	Intensité en entrée	3 A
	Intensité en sortie	3 A
Accessoires	Lames et supports de rechange	81
	Modèle de lame	MBKA10/MQBA10

Normes	Bande	Montée (MHz)	Descente (MHz)	Puissance de sortie RF maximale	GNSS	Bandes de fréquence
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] Lorsque le robot revient automatiquement à la station de chargement avec une batterie faible, le temps de charge s'applique.

[3] Pays/régions inclus dans la couverture : Albanie, Allemagne, Andorre, Autriche, Belgique, Bosnie-Herzégovine, Bulgarie, Croatie, Chypre, Danemark, Espagne, Estonie, Finlande, France, Grèce, Guernesey, Hongrie, Islande, Irlande, Italie, Kosovo, Lettonie, Liechtenstein, Lituanie, Luxembourg, Macédonie, Malte, Moldavie, Monaco, Montenegro, Norvège, Pays-Bas, Pologne, Portugal, République tchèque, Roumanie, Royaume-Uni, Serbie, Slovaquie, Slovénie, Suède, Suisse, Ukraine.

Remarque : Les caractéristiques sont sujettes à modification du fait que nous améliorons continuellement nos produits. Pour les informations les plus récentes, veuillez visiter notre site web sur <https://global.dreametech.com>.