



# User Manual

Manuel d'utilisation

Narwal Freo Z Ultra Robot Vacuum and Mop Narwal Freo Z Ultra Robot Vacuum and Mop Combo

#### Lear u.l.s

#### Court at Indicaurs:

Thank you for purchasing Nerwal products. To access comprehensive support from Nerwal, you are recommended to east carefully the manual and illustrations before using the product. Please taken the manual property.

Merci d'avoir acheté les produits Nerwel. Pour bénéficier d'un support complet de la part de Nerwel, nous vous recommendons de lies attentivement le manuel et les illustrations avent d'utiliser le produit "Jeullier conserver le manuel conscienant.

The manual may be updated from time to time based on product updates and user feedback. Please scan the LR code below to browse the official website and view the bitest version.

In case of any problem in using the product, please contact Narwal after-cales customer service through the following ways:

Le manuel peut Litre mis à jour de temps à autre en fonction des mises à jour du produit et des retours des utilisateurs. Seutilleur scenner le code CR ci-dessous pour scolder au site Web officiell et consulter la dernière version.

"n cas de probl...me lors de l'utilization du produit, veuillez contacter le service client après-vente Narvoi par les moyens suivants

#### Customer service-email

"mail du service client support reséglobal resvel com (Amérique du Nord)

support res@global narwal com (North America)

support au\_rejobal narwal.com(Germany)

support it \_qlobal narwal com(flaly)

support (p., global narwal com(Japan)

support fréglobal renveil com (France)

support in-global regwal com(South Korea)

support assiglobal narwal com (Spain)

\*, or other countries, please refer to the after-sales contact information provided by your local windows

"Pour les subres pays, weulleur vous référer aux informations de contact apr..s-vente fournies par vos revendeurs locaux. Nous vous xouhaitons une agaisable expérience :

We wish you a pleasant experience-

Manual d'utilisation électronique -

#### Regional Availability and Compatibility

Based on user experience consideration and relevant legal and compliant requirements, Narwell products normally sold by Narwell (and its authorised testaliers) are only available for use and after—sales zericle support in the country or region in which they were originally sold. If a product is shipped to any other countries or regions, you might not be able to use the Narwell App to brind the product or perform relevant operations. We recommend that you purchase the local version of the Narwell product from Narwell or its authorized refusiers in order to obtain the best product use and service experience.

For avoidance of doubt, Narwel products soldby Narwel (and its authorized retailers) in the PRC are only available for use and after-sales service support in the PRC (for this purpose, excluding Hong Kong, Macao and Taiwen).

#### Regionale Verfügbarkeit und Kompatibilität

Aufgrund der Benutzererhährungen und erstgeschenden Gesetz- und Complainen-Bestimmungen können die von Narweil (einschleißlich Narweil) auf zustonisierten Händer) offiziellen zur Martickeinfaltung gebrachten Narweil Produkte lediglich in den verbauften Lündern Lindern werden. Mit des Produkt im Narweil-APP nicht verbrüght werd und erstgeschen Weil des Produkt im Narweil-APP nicht verbrüght werd und erstgeschen des Bedeinung nicht durchgeführt wird. Um die Beste Stimutzungs- zweie Diensteinhaltung eine Stellen betrung und der werben. Auf Diensteinhaltung der Stelle Narweil verbreiten der Händern der Verbreiten der und der Ländern der Verbreiten der Verbreiten

Um Zweidraum und heiten, bern Norweits Produkt, der von Norweit (einschließlich Norweits auf mierten Hünder) im dimensiohen Festland zur Merksimblikung gebracht wird, nur im dimensiohen Festland (nur zu diesem Zweick sind Hang Kong, Miccos und Taiwan ausgeschlossen) verwendet und Kundendersot erhalten werden.

#### Disponibilità e Compatibilità Regionale

Sulfarises di considerazioni selativa affesperienza dell'unimie a si requisti di conformità legale, i prodotti MASAM, riscociati ufficialmente di AASAM, (e) dell'industri sulforizzati de NASAM, I persono essere utilizzati e rioreven accistenza posti-vendita solo nell'inesse l'egio e in cui sono stati rislacciati. Sei i prodotto venera pedito in un altro Passe o ini un'altra regione, potrebbe non-essere in grado di utilizzare (APP di MASAM, per vincolare il prodotto o esseguire operazioni consisten per obtenire la resigione espesierux d'uso e di servizio del prodotto, la consigliamo di socquistare la vensione deponibile localmente del prodotti di MASAM, attiraseno MASAM, o intereditori sudorizzati del RANSAM.

A scarso di equivoci, i prodotti di NARWAL venduti nella Cina continentale da NARWAL (e dai distributori autorizzati da NARWAL) sono limitati sill'uso nella Cina continentale e all'obtenimento dell'assistenza post-vendita (solo a questo scopo, esclusi Hong Kong, Macao e Taiwan).

#### Disponibilité Régionale et Compatibilité

Dans le buil d'ansurer une expérience utilisateur optimales é de respectier los exigences tégales, les produits Narveil vendus officialisment par Narveil (et ses districtués un septés) ne pouvent être utilisate à binéficier du support aprês-vent que dans le payabilisjon de vente. Sie produit est expédié dans un such paya, ou une autre région, il se peut que vour ne putreise pas connecter le produit et la physiciation Narveil ou effectuer les opérations correspondantes. Altri de gesantir une utilisation optimale du produit et de bénéficier d'un service de qualité, nous vous econverandons d'acheire la venson locale du conduit Narveil au aussi de le Narveil ou d'un destrabuteur suraité local.

Pour dissiper toute équivoque, les produits Narwal vendus par Narwall (et seu destributeurs agréée) en République populaire de Chine sont strictement néare vis à une utilization et à un service après-vente en République populaire de Chine (à cette îm uniquement, celan înclut pasi Hong Kong, Macas et Talven).

Talven).

#### Disponibilidad y compatibilidad regional

Beatmide on an operation and what was a beauter in code for usuario year loss requisition de cumplimiento legal pertinentes, los productos Nerwell (y los vendedos austrorizados de Narwell) brundos of traditividas solo pusades utilizaras y recebir a sintérioria positivinta en el pusto bajor an el que se brunza. Se el producto a envisa ostros palasse o regiones, esposible que no pusada utilizar la aplicación Narwell para vincular el producto o resilizar o personnes relacionadas. Para obtinen la major experiencia de producto y servicio, le recomendance que adquesta el producto Narwell de las tribuido localmentes a Narwell o a los un medicardos cumplicados de Narwell.

Para evitor cualquier duda, los productos Narwal distribuidos por Narwal (y los vendedores autoriosdos de Narwal) en Chira continental están limitados al uso y al servicio de asistencia posventa en Chira continental (sestos electos únicamente, queden escluidos Hong Kong, Macao y Taivein).

#### Региональная доступность и сояместимость

Дии обеспичное отпинальной работы товь операвой в собледовен соответствующественного разветировет проусты Narwai, официальное выпушения свытамений Narwai (и дестрейь спорым, утольным веньми компичений Narwai), могут использоваться испоручень постав редисовения только к странефии новы, в согорьном и выпушены Еслигородно поставиятся в другие страньмен регисовы, вые несколите использовать преколения Narwai Tracy разграмения утраневием редустаме «Тибы постручень некутым и инстинувательного градуровам обстружения, морятельного продушено Narwai, програмения на настав всижением Изганийным респробыскородным, утольном-нежаместым на Мигмаi.

По нобеквичествыемей, продукция Norwal, выпушениям перепорамым прексисто бытам съвственей Norwal (и дострабыю грамы, уполнаваченным вымленей Norwal), може и направлениям получать постаер одижно обслужевания только на переп ореньи перепорамы при исиканениям ритичнов Гонет, Амеро и Тайкана.).

#### 지역 가용성 및 호환성

체고의 사용자 경험 모양과 근한 전물 및 국장 순수를 고려져야 나보겠습니요일 경면 한테 테이었어 공사적으로 한테하는 나요일 제공은 해당 한테 작가나게하는데 사용 기능 및 처하스 제공을 만할 수 합습니다. 제공이 다른 국가 또는 지역으로 배송되는 경우 나요일 프레오 한테 제공 하면 및 제공 사용이 불가능할 수도 있습니다. 제상의 제공 및 처하스 전공을 함께 다니라일 또는 해당 자역되나요일 공간 한테 테이었어서 제공을 구락하는 것을 받은 도압하다.

용국 본도에서 전에되는 나르웨덴 나르웨 공연 전에 대리전) 제품은 용국 본도(홍궁, 마카오 및 대한 제외)에서한 사용 및 서비스 지원이 가능합니다.

#### 地域ごとの可用性及び互換性

ユーザーの使用状分への可能、及び開発を含む状態に基づいて、Narrool(2g (Mannosh)に関係的事情)が正式に集め、Likaroos解系は、更待成場後ある。 使用し、アフターサービスを受けることができます。その他の信仰を検証し存むは、2g できた、Mannosh 7プレを使用して当該基本の確立があります。 作を使けることができない場合があります。最后を使用に工使用頂き、適切なサービスを受けるとめに、NarroolまとはNarroolが認識的書から現象 で集合されているMannosiaRake 展入してください。

疑問や不明確な点が生じるのを測けるため、Narwal(投び公理販売業者)が中国大陸で販売しているNarwall物品は、香港、マカオ、台湾地域を除く中 国大陸でのみ使用可能で、アフターサービスを受けることができます。

#### 医细胞用性医细胞性

海桑基基·里德(西里德维特的东西)公中国大型地区包含的里德里森·巴里伦布中国大型(西海里台),不包括李德·里特西亚斯)但用西亚亚多德托基土后。

#### Dostępność i kompatybliność regionalna

Aby zapsemić oplymnim wszámia úżykownika i zgodność z odpowiadnim przeplauni prawa i regulacjam, produkty oficjalnia sprzedawane przez Namali () dystrybutorów subryzowanych przez Namel) mogą być używane i uzystać obsługe posprzedawanych yka w krajakam, ki którym zastaky wydama. Jedi liprodukt zostanie wysiany do innego traju lub regionu, może nie być moż tiwe korzystania z spikacji Nameli Fero w caku powipzania i obaługi produktu. Aby uzyskać najlepsza pistość produktu i obaługi, zalecamy zakup produktów Nameli sprzedawanych lokalnie przez Nameli kołudnychutorów subryzowanych przez Nameli.

W celu uniknięcia wej pliwości, produkty Nerweil przedwene w Chinech kontynentalnych przez firmę Nerweil ji dystrybutorów autory rowanych przez Nerweij mogą być używane i objęte obniugą posprzedużową wytącznie w Chinech kontynentalnych (z wytączeniem regionów Honokongu, Malau i Tajwanu).

#### Bölgesel Kullanılabilirlik ve Uyumluluk

En był kulturacy deneytmini we ligii yaza we dźweniemelene uyumu zagternak için sata; somzas hizmet we kulturen. Narwali'n úrúnierini rezmi obrak płyssayya sürdüğü ülke veya bölgevle (veya Narwa) tarafından vetkilendirilen distribütörlerle) sanrlıdır. Örün baska ülke veya bölgelere gönderlirse Narwal Freo-Uygulamsısı kullanılarak bağlarıp çalıştırılmışı mürikün olmayabilir. En iyi ürün ve hümet deneyimi için Narwal ürünlerini bölganizdeki yelikli datribütör ways perakende cilerden salm almanus öneritiz.

On Anakarasında dağıtıları ve satış xorassa hümet için erişlen Narval ürünlerinin, Hong Kong, Makao ve Tayvan hariç olmak üzvere, yetkili distribütörler we Çin Arakarası ile sınırlı olduğu sıçıkça belirtiliyor.

#### Tính Khá Dụng Tại Khu Vực và Độ Tương Thích

Để điệm báo trậi nghiệm người dùng lốt nhất cũng như tuần thủ luật pháp và quy định hiện hành, các sản phẩm của Narwai chính thức phát hành bởi Narwal (và các nhà phần phối do Narwal úy quyển) chỉ có thể sử dụng và nhân dịch vụ xau bán hàng tại quốc gialithu vực nơi xân phẩm được bán ra. Nife sain shifter duck win chuylin dife calc quốc gia hoặc khu vực khác, quý vị có thể không thế sử dụng ứng dụng Nerwai Freo để liện kết và vận hình sản. philm. Diế có được trừ nghiệm sản philm và dịch vụ tốt nhất, chứng tối thuyến nghị quý vị mua các sản philm của Narwai được bán bởi Narwai hoặc các. nhà phân phối đo Narwal ủy quyển tại địa phương.

Đế tránh nghi ngô, các sản phẩm của Narwai được Narwai (xó các nhà phần phối do Narwai ủy quyển) phát hành tại Trung Quốc Đại Lục chỉ có thể xử dung và nhữn dịch vụ sau bán háng ngay trong Trung Quốc Thi Lục (không bao gồm các khu vục Hồng Kông, Ma Cao và Thi Loun).

#### employed the converse of the behand or before

the the transfer of the Mariana and Mariana and the comparison of the Mariana and the Comparison of th At the both of the state of the

the the black on the black from the characteristic form in the control of the con

#### PRINTER THE WATER OF THE PARTY OF THE PARTY

כדי להבשת תפית שהמש אוסטימלית תוך כדי צית לתוסים תלתקנות הדלונטיים, פיתן להשתמש במונדי נדושל שהוסנו באוסן רשמי של ידי ברואל (וססישים המורשים על ידי ברואל) ולכבל שירות לאחר התכירה רק במדינה/אחר שבה הם הומנו. אם המועד נשלח למדינות או אחרים, יחבן שלא הוכל להשחמם באמליקצייה נותאל מריאו כדי לקשר ולהסעיל את המנוגר.

בדי לובד' את תויה המשר והשירות השבים ביותר, אנו מתולינים לרכש משרי פרואל המברים באשן מקומי על ידי ברואל או מסישים המודשים על ידי פרואל 

#### Disponibilité Régionale et Compatibilité

Pour quantir une expérience utilisateur optimale et se conformer aux lois et réglementations applicables, les produits Narwai officiellement commercialissis par Narwal (et les distributeurs autorisés par Narwal) ne peuvent être utilisés et bénéficier d'un service après -vente que dans le pays ou busicion où ib sont communicialisés. Si le produit est espédit vers d'autres pass ou nicions, il se peut que vous ne puissier passutition l'application Narwal Freo pour applicables et faire functionner le produit. Pour obtenir la meilleure expérience produit et service, nous vous recommandons d'acheiler des produits Nervel vendus localement per Nervel ou per des distributeurs autorisés per Nervel.

Pour éviter toute confusion, les produits Nerwal commercialisate en Chine continentale par Nerwal (et les distributeurs autorisés par Nerwal) ne peuvent être utilisale et behelficier d'un service spele-vente qu'en Chine continentale (à l'esclusion des régions de Hong Kong, de Macao et de Talwar).



Electronic version of the user manual Elektronische Version des Berutzerhandbuchs Versione elettronics del manuale d'uso Version électronique du Manuel d'utilisateur Variation electrónicos del marsual de usu pario Эгиктронняя виром руководства пользоватили 第子型明書

골구생생용

Wersja-elektroniczna instrukcji obaługi Kullanım kalawununun elektronik werstyonu thin dilin türsich huöng din sürdung shiplantifement

מיסה אלינטרציה של המחרץ למשחמש Version électronique du Manuel d'utilisateur

# TABLE DES MATIÈRES

0	 de
1	 It
1	 fr
1	 es
2	 ru
2	 ko
3	 ja
3	 zh-tw
3	 tr
4	 pi
4	 ۷I
5	 th
5	 he
5	 fr-ca

# 1. Product At A Glance

# 1.1 Check List

# Main parts



Robot × 1 (Including dust collection box × 1, mopping module × 2)



Base station \* 1 (Including cleaning base \* 1, cleaning tray \* 1, clean water tank \* 1, dirty water tank \* 1, base station dust bag \* 1)

#### Accessories



Side brush × 2 (Accessory)



Base station power cord \* 1



Floor detergent ×1 (Accessory)



Base station dust bag × 1 (Accessory)



Baseboard cleaning module × 1 (Accessory)



Baseboard rag × 3 (Accessory)



Extension ramp \*1



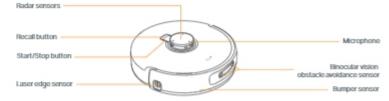
Replaceable insert bin \*1 (Accessory)



Dust bin filter ×1 (Accessory)

## 1.2 Robot

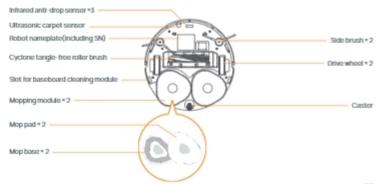
## Front (top cover closed)



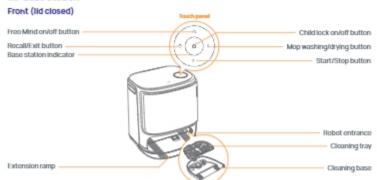
# Front (top cover open)



#### Robot bottom



# 1.3 Base station



# Front (IId open)



### Back



# 1.4 Buttons and Indicators

## Robot buttons

Button	Action	Function
Start/Stop 🔥	Short press	Start/pause/resume the current task
	Press and hold for 2s	Power on/off
Recall 0 ×××	Short press	Return to the base station
	Short press	Enter the pairing mode
Reset •	Press and hold for 5s	Unbind the account and clear user data
	Pross and hold for 10s	Eartory roset

## Base station buttons

Action	Function	
Short press	Start/pause/resume the current task	
Press and hold for 2s during a task	End all tasks	
Short press	Recall/Exit	
Press and hold for 2s	Turn on the Child Lock	
Press and hold for 2s	Turn off the Child Lock	
Short press	Turn on/off Free Mind	
Short press	Start/cancel mop washing and drying	
Press and hold for 10s	Refill/discharge self-check	
Press and hold for 2s Enter/exit the pairing mode		
Press and hold for 2s	Restart mapping	
	Short press Press and hold for 2s during a task Short press Press and hold for 2s Press and hold for 2s Short press Short press Press and hold for 10s Press and hold for 10s	

#### Robot & base station indicators

Indicator	Robot Indicator	Base Station Indicator	Meaning
Steady white	4	√	Standbymode
Breathing white	4	√	Standby
Dynamic spinning blue	4	V	Task underway Device startup (robot)
Dynamic breathing blue	4	√	Task paused
Red	4	4	Error (flashing) No communication (breathing red)
Breathing orange	4	√	Pairing Updating Checking the automatic water exchange Power-saving mode
Colorful meteor light	×	√	Wake for power on Wake from a dark screen

# 2. Get Ready Before Use

#### Install the side brushes

Press side brushes into the slots as indicated by color until they click into place.



#### Place the base station

- . Plug in the power cord in the back of the base station.
- . Put the extension ramp on the floor and push it into the bottom of the base station until it clicks into place.
- . Leave an open space of at least 1 meter long in front of the base station for the robot to enter and leave the base

Tips: DONOT put the base station close to a heat source.



#### Add clean water

- Open the clean water tank and fill it with clean water (DO) NOT exceed the MAX water level mark).
- . Close the clean water tank cap and put the clean water tank back into the base station.



## Connect and blind the robot in the App

Download the Narwal App and follow the instructions for connecting and binding the robot.

Note:

1. In the App device page, tap "Settings" > "Device" and then press hold the "Restart Robot" for 10s to turn on/off the power-saving mode. Download the Narwal App and follow the instructions for connecting. and binding the robot.



#### Remove the anti-collision foam

- . Lift the top cover sticker to open the robot top cover and remove the anti-collision foam.
- . Close the robot's top cover.



### Install the floor detergent

- Remove the base station front cover, face the cap of the floor detergent to the base station (DO NOT remove the cap; make sure that the sealing sticker is removed), and horizontally push it into the detergent bin.
- When the detergent is in place, put the base station front.



## Boot settings

Push the robot into the base station with the camera facing outward. The base station will beep once to indicate that charging is successful and the robot will switch itself on and broadcast the message.



#### Replace the base station dust bag

- Remove the base station front cover.
- Pull the purple ring in the direction of the arrow to pull out and discard the dust bag.
- Insert the new dust bag into the slot in the indicated direction until it hits the bottom.
- Put back the base station front cover.



#### Install the baseboard cleaning module

Turn the robot upside down, align the baseboard cleaning module with the slot, and press it until it clicks into place.



## How to Maintain the Baseboard Cleaning Module

 Tear off the baseboard rag in the indicated direction, align the new baseboard rag with the hook-and-loop fastener. and press it until it is firmly fixed.

. Tear off the baseboard rag, rinse it with clean water, and rouse it after air drving.



# 3. How to Use

Before using the robot, please make sure you have finished the installation and base station setup in Chapter 2.

# 3.1 Organize the home environment



A. Put away the clutter on the floor, e.g. scattered cables, rags, slippers, dothes, and books slippers, dothes, and books.



C. Leave other doors closed and install the fence to prevent the robot from entering elevated or low areas.



E.DONOT stand in front of the robot, on the threshold, or in narrow aisles to avoid omission.

# 3.2 Mapping

Before cleaning a new home, the robot needs to explore the environment and create a map. Before first-time cleaning, you can trigger mapping by short pressing the D Start/Stop button on the base station or tapping "Start Mapping" in the App.

Once a map is created, it can be edited in the App.

Please do not move the base station after a map is created, or you have to restart mapping. If large furniture in your home is rearranged. it is recommended to create a new map.



B. Open the doors of the rooms to be cleaned and arrange the furniture to leave as much space as possible for cleaning.



D. The maximum obstacle crossing height is 20mm and the robot cannot enter rooms with a threshold height of over 20mm. You can purchase Narwal Threshold Ramp to help the robot climb over obstacles.

#### 3.3 Cleaning

Before a cleaning task, please make sure that the robot has a proper battery level, which can be viewed in the App.

#### Select cleaning modes

The product comes with four built-in cleaning modes: Vacuum, Mop. Vacuum and Mop, and Vacuum then Mop. You can select and adjust parameters like cleaning cycles, suction, and mop humidity for each mode in the App.

#### Set Freo Mind

The Preo Mind is an intelligent cleaning assistant. When the Preo Mind is enabled, the robot can-

set cleaning parameters based on the environmental data collected by sensors;

enhance edge-to-edge cleaning.

You can enable the Free Mind in two ways:

Select the Free Mind in the cleaning modes in the App;

- Short press the 6 Free Mind On/Off button on the base station. When the indicator turns on, it means the Free Mind is on.

#### Start cleaning task

You can start the robot for cleaning in three ways:

- Tap () Start Cleaning button in the App;
- Short press the D Start/Stop button on the robot to start cleaning. The robot will activate the Vacuum Mode by default:
- Short press the D Start/Stop button on the base station to start cleaning. The robot will activate the Vacuum and Mon Mode by default:

Note: You can adjust the cleaning mode and set more cleaning parameters in the App.

#### Pause/resume the current task

You can pause/resume the current task in three ways-

- Tap (i) Pause/ (i) Resume button in the App;
- Short press the Start/Stop button on the robot;
- Short press the D Start/Stop button on the base station.

#### Mop washing

If the robot is set for multiple mopping runs or the area for cleaning is large, the robot will automatically return to the base station for mop washing.

The number of mopping runs and returns can be modified in the App before cleaning starts, and cannot be modified during the current cleaning task.

#### End current task

The robot will navigate itself back to the base station when cleaning ends. You can view the current cleaning report in the App. You can manually end the task in the following three ways:

- Press and hold Finish button for 2s in the App;
- Short press the Orem Home button on the robot;
- Short press the 
   One Recall button or long press and hold the Start/Stop button on the base station for 2s.

#### Drying and disinfection

After the last mopping run, the robot will return to the base station for mop washing and drying. The drying time can be modified in the App.

You can also start mop washing and drying manually in the following two ways:

- Tap & Mop Washing & Drying button in the App;
- Short press O Mop Washing & Drying button on the base station.

# 4. Parameters

## 4.1 Specifications

Robot	Base Station	
Dimensions: 355*350*109.6 mm	Dimensions: 430.8*462*588.3 mm	
Weight: 4.5 kg	Walght: 12.5 kg	
Battery: ≥5000 mAh	Rated input: AC 220-240V 50-60Hz AC 100V-127V 50-60Hz	
Rated voltage: 14.4V ===	Rated output: 20V 2.0A	
Rated power: 65W	Charging: 45W Water heating: 1100W(AC 220-240V, 50-60Hz 850-1250W(AC 100-127V, 50-60 Dust Collection: 450W	
Protocol: IEEE 80211b/g/n		
Frequency Range: 2412~2472MHz		
Max. Transmitter Power (EIRP): <20dBm		
Bluetooth	Bluetooth	
Protocol: BLE 5.0	Protocol-BLE 5.0	
requency Range: 2402-2480MHz	Frequency Flange: 2402-2480MHz	
Max. Transmitter Power (ERP): <10dBm	Max. Transmitter Power (EIRF): <10dBm	

Battery (Robot)		
Battery Pack Quantity Per Pack:	1pcs	
Battery Type:	Rechargeable Li-ion Battery	
Nominal Voltage:	14.4V	
Quantity of Battery Cells Per Battery Pack:	8 pcs	
Rated Capacity, Rated Energy:	5000mAh, 72Wh	



# 1. Produkt auf einen Blick

### 1.1 Checkliste

# Haupttelle



Roboter x1 (einschließlich Staubbehälter x1, Wischmodul x2)



Dockingstation x1 (einschließlich Reinigungssockel x1, Reinigungsbehälter x1, Prischwasser-Tank x1, Schmutzwasser-Tank x1, Staubbeutel der Dockingstation x1)

## Zubehör



Seitenbürste x2 (Zubehör)



Staubbeutel der Dockingstation x1 (Zubehör)



Verlängerungs-Rampe x1



Netzkabel der Dockingstation x1



Fußleisten-Reinigungsmodul x1 (Zubehör)



Auswechselbarer Einsatzbehälter x1 (Zubehör)



Boden-Reiniger x1 (Zubehör)



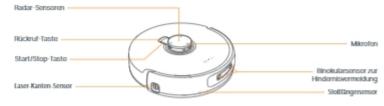
Sockelleistenlappen x3 (Zubehör)



Fifter für Staubbehälter x1 (Zubehör)

## 1.2 Roboter

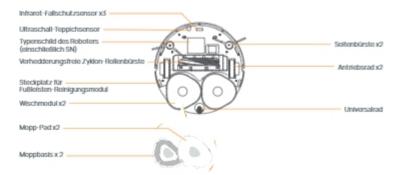
## Vorderseite (obere Abdeckung geschlossen)



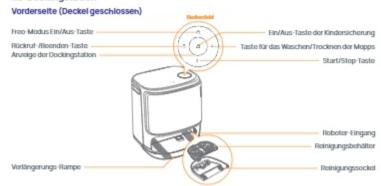
## Vorderseite (obere Abdeckung geöffnet)



#### Roboter-Boden



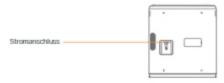
# 1.3 Dockingstation



# Vorderseite (Deckel offen)



#### Stationsrückseite



# 1.4 Tasten und Anzeigen

# Roboter-Tasten

Taste	Aktion	Funktion
Start/Stop 🔥	Kurzes Drücken	Starten/Pausieren/Fortsetzen der aktuellen Aufgabe
	2 Sekunden lang gedrückt halten	Einschalten/Ausschalten
Rückruf O-	Kurzes Drücken	Rückkehr zur Dockingstation
	Kurzes Drücken	Aufrufen des Koppelungsmodus
Zurücksetzen •	5 Sekunden lang gedrückt halten	Aufheben der Verknüpfung des Kontos und Löschen de Benutzerdaten
	10 Sekunden lang gedrückt halten	Zurücksetzen auf Werkseinstellungen

# Tasten der Dockingstation

Taste	Aktion	Funktion	
	Kurzes Drücken	Starten/Pausieren/Fortsetzen der aktuellen Aufgabi	
Þ	Während einer Aufgabe 2 Sekunden lang gedrückt halten	Alle Aufgaben beenden	
0	Kurzes Drücken	Rückruf/Beenden	
a	2 Sekunden lang gedrückt halten	Einschaften der Kindersicherung	
	2 Sekunden lang gedrückt halten	Ausschalten der Kindersicherung	
Δ	Kurzes Drücken	Freo-Modus ein-/ausschalten	
٨	Kurzes Drücken	Start/Abbruch der Mopp-Wäsche und -Trocknung	
Θ	10 Sekunden lang gedrückt halten	Selbstkontrolle beim Nachfüllen/Entlieeren	
0+0	2 Sekunden lang gedrückt halten	Aufrufen/Beenden des Koppelungsmedus	
D + 0	2 Sekunden lang gedrückt halten	Kartierung neu starten	

# Roboter- und Dockingstation-Anzeigen

Anzeige	Roboter-Anzeige	Anzeige der Dockingstation	Bedeutung
Stetig weiß	4	4	Standby-Modus
Atmung weiB	4	√	Bereitschaft
Dynamisches Drehen bla	u 🎺	4	Aufgabe im Gange Gerätestart (Roboter)
Dynamische Almung blau	- 4	4	Aufgabe pausiert
Flot	4	√	Fehler (blinkt) Keine Kommunikation (rot almend)
Atmung orange	4	4	Koppeln Aktualisierung Überprüfung des automatischen Wassenwechsels Energiesparmodus
Farbiges Meteoritenlicht	×	4	Aufwachen zum Einschalten Auseinemdunken Bildschirmheraus aufwacher

# 2. Vorbereitung vor dem Gebrauch

#### Montieren Sie die Seitenbürsten

Drücken Sie die Seitenbürsten in die farblich gekennzeichneten Schiltze, bis sie einrasten.



#### Stellen Sie die Dockingstation auf

- Stecken Sie das Netzkabel an der Rückseite der Dockingstation ein.
- Legen Sie die Verlängerungszampeauf den Boden und schieben Sie sie in den Boden der Dockingstation, bis sie einrastet.
- Lassen Sie vor der Dockingstation einen Freiraum von mindestens 1 Meter Länge, damit der Roboter die Dockingstation befahren und verlassen kann.

Tipps:Stellan:SiedieDoddingstationNICHT in dieNähe einer Wärmequelle.



## Sauberes Wasser hinzufügen

- Öffnen Sie den Frischwasser-Tank und füllen Sie ihn mit sauberem Wasser (überschreiten Sie NICHT die MAX-Wasserstandsmarkierung).
- Schließen Sie den Deckel des Frischwasser-Tanies und stellen Sie den Frischwasser-Tanic wieder in die Docklingstation.



# Verbinden und Verknüpfen des Roboters in der App

Laden Sie die Narwal App herunter und befolgen Sie die Anwebungen zum Verbinden und Verknüpfen des Roboters. Anmerkung:

Tippen Sie sulf der Geräteseite der App auf "Einstellungen" > "Gerät" und halten Sie dann die Taste Tabboter neu starten" 10 Sekunden lang gedrückt, um den Energiesparmodus ein Jauszuschalten. —Der Energiesparmodus et nur mNodumenke verfügbar.



#### Entfernen Sie den Anti-Kollisionsschaum

- Hoben Sie den Aufldeber der oberen Abdeckung an, um die obere Abdeckung des Roboters zu öffnen und den Anti-Kollisionsschaum zu entfernen.
- Schließen Sie die obere Abdeckung des Roboters.



#### Boden-Reiniger Installieren

- Nehmen Sie die vordere Abdeckung der Dockingstation ab, richten Sie die Kappe des Bodenreinigungsmittels auf die Dockingstation (entitemen Sie die Kappe NiCHT; stellen Sie sicher, dass der Siegelauflideber entfernt ist), und schieben Sie sie waagerecht in den Reinigungsmittelbehälten.
- Wenn das Reinigungsmittel eingefüllt wurde, bringen Sie die vordere Abdeckung der Dockingstation wieder an.



## Boot-Einstellungen

Schleben Sie den Roboter in die Dockingstation, so dazs die Kamisransch außen zeigt. Die Dockingstation plept einmal, umanzureigen, dazs der Ladevergang erfolgreich war, und der Roboter schaltet sich ein und sendet die Nachricht.



#### Ersetzen Sie den Staubbeutei der Dockingstation

- Nichmen Sie die Frontabdeckung der Dockingstation ab.
   Ziehen Sie den Illa Ring in Pfelitichtung, um den Staubbeutel herauszuziehen und zu entsorgen.
- Führen Sie den neuen Staubbeutel in der angegebenen Richtung in den Schiltz ein, bis er den Boden erreicht.
   Bringen Sie die Frontabdeckung der Dockingstation wieder an.



## Montieren des Fußleisten-Reinigungsmoduls

Drehen Sie den Roboter auf den Kopf, richten Sie das Fußleisten-Reinigungsmodul auf den Schlitz aus, und drücken Sie es an. bis es einrastet.



## Wartung des Sockelleisten-Reinigungsmoduls

 Rießen Sie den Sockelleistenlappen in der angegebenen Richtung ab, richten Sie der nouen Sockelleistenlappen an Niettwerschluss aus und drücken Sie hin an, bis er lest stzrt.
 Ziehen Sie den Sockelleistenlappen ab, spülen Sie ihn mit

klarem Wasser aus und verwenden Sie ihn nach dem Luftfrocknen wieder.

en 2.Erset

Anwendung

Bevor Sie den Roboter benutzen, stellen Sie bitte sicher, dass Sie die Installation und die Einrichtung der Dockingstation In Kapitel 2 abgeschlossen haben.

# 3.1 Aufräumen der Haushaltsumgebung



A. Räumen Sie das Durcheinander auf dem Boden wog, z. B. verstreute Kabel, Lappen, Hausschuhe, Kleidung und Bücher.



C. Lassen Sie die anderen Türengeschlossen und montieren Sie die Absperrung, um den Roboter daran zu hindern, erh
ähte oder niedrige Bereiche aufzurufen.



E. Stellen Sie sich NICHT vor den Roboter, auf die Schwelle oder in enge Durchgänge, um ein Übersehen zu vermeiden.

B. Öffnen Sie die Türen der zu reinigenden Räume und organisieren Sie die Möbel so, dass so viel Platz wie möglich für die Reinigung bielbt.



D. Die maximalie Höhe beim Oberqueren von Hindernissen beträgt, 20 mm, und der Ribother kann Räume mit einer Schwellenhöhe von über 20 mmnicht befahren. Sie können die Narwell Schwellenampre kaufen, um dem Roboter beim Oberwinden von Hindernissen zu halten.

# 3.2 Kartlerung

Vor der Reinigung einer neuen Wehnung muss der Roboter die Umgebung erkunden und eine Karte erstellen. Vor der ersten Reinigung können Sie das Kartieren durch kurzes Drücken der ▶ Start/Stop-Taste an der Dockingstation oder durch Antippen von "Kartierung starten" in der App beginnen.

#### Anmerkung:

- Sobald eine Karte erstellt ist, kann sie in der App bearbeitet werden.
- 2. Bitte bewegen Sie die Dockingstation nicht, nachdemeine Karte erstellt wurde, sonst müssen Sie das Kartieren neu starten. Wenn große M\u00fcbel in Ihrer Wohnung umgestellt werden, empfliehlt es sich, eine neue Karte zu erstellen.

#### 3.3 Reinlauna

Vor einer Reinigungsaufgabe sollten Sie sich vergewissern, dass der Akku des Roboters in Ordnung ist, was in der App angezeigt werden kann

#### Reinigungsmodi auswählen

Das Produkt verfügt über vier integrierte Reinigungsmodi: Saugen, Wischen, Saugen und Wischen und Wischen nach Saugen, Sie können Parameter wie Reinigungszyklen. Saugleistung und Feuchtigkeit beim Wischen für jeden Modus in der App auswählen und einstellen.

#### Freo-Modus einstellen

Der Freo-Modus ist ein intelligenter Reinigungsassistent. Wenn der Freo-Modus aktiviert ist, kann der Roboter:

- Reinigungsparameter auf der Grundlage der von den Sensoren gesammelten Umgebungsdaten festlegen;
- die Reinigung von Kante zu Kante zu verbessern.

Sie können den Freo-Modus auf zwei Arten aktivieren

Wählen Sie Freo-Modus in den Reinigungsmodi in der App aus:

- Drücken Sie kurz die Taste Green-Modus Ein/Aus-Taste an der Dockingstation. Wenn die Anzeigeleuchtet, bedeutet dies, dass der Freo-Modus eingeschaftet ist.

#### Reinigungsaufgabe starten

Sie können den Roboter auf drei Arten für die Reinigung starten:

- Tippen Sie in der App auf die Taste () Reinigung starten;
- Drücken Sie kurz die Taste 6 Start/Stopp-Taste am Roboter, um die Reinigung zu starten. Der Roboter aktiviert standardmäßig den Saugmodus;
- Drücken Sie kurz die Taste Destart/Stop an der Dockingstation, um die Reinigung zu starten. Der Roboter aktiviert standardmäßig den Modus Saugen und Wischen;

Hinweis: Sie künnen den Reinigungsmodus anpassen und weitere Reinigungsparameter in der App festliegen.

# Die aktuelle Aufgabe pausieren/fortsetzen

Sie können die aktuelle Aufgabe auf drei Arten pausieren/fortsetzen:

- Tippen Sie auf die Taste @ Pause/ @ Fortsetzen in der App;
- Drücken Sie kurz die Taste () Start/Stop-Taste am Roboter;
- Drücken Sie kurz die Taste D Start/Stop an der Dockingstation.

#### Mopp-Reinigung

Wenn der Roboter für mehrere Wischvorgänge programmiert oder die zu reinigende Räche groß ist, kehrt er automatisch zur Dockingstation zurück, um die Mopp-Reinigung durchzuführen.

Die Anzahl der Wischvorgänge und Rückfahrten kann in der App vor Beginn der Reinigung, jedoch nicht währenddessen geändert werden.

#### Aktuelle Aufgabe beenden

Der Roboter navigiert sich selbst zurück zur Dockingstation, wenn die Reinigung beendet ist. Sie können den aktuellen Reinigungsbericht in der App einsehen.

Sie können die Aufgabe auf die folgenden drei Arten manuell beenden:

- Drücken und halten Sie @ Beenden-Taste in der App 2 Sekunden lang gedrückt;

- Drücken Sie kurz die Taste 

   Rückruf-Taste oder halten Sie die Taste 

   Start/Stopp-Taste an der Dockingstation 2 Sekunden lang gedrückt.

#### Trocknen und Desinfizieren

Nach dem letzten Wischworgang kehrt der Roboter zur Moppreinigung und -trocknung in die Dockingstation zurück. Die Trocknungszeit kann in der App geändert werden.

Die Mappreinlaung und -trocknung können Sie auch manuell auf die folgenden zwei Arten starten:

- Tippen Sie in der App auf die Taste & Moppreinigung & -trocknung;
- Drücken Sie kurz auf die Taste 8 Moppreinigung & trocknung an der Dockingstation.

# 4. Parameter

## 4.1 Spezifikationen

Roboter	Dockingstation
Abmessungen: 355°350°109,6 mm	Abmessungen: 430,8*462*388,3 mm
Gewicht: ca. 4,5 kg	Gewicht: ca. 12,3 kg
Akku: ≥5000 mAh	Nenneingang: AC 220-240 V 50-60Hz AC 100V-127V 50-60Hz
Nonrespannung: 14,4 V	Nennleistung: 20 V=== 2.0 A
Nennleistung: 65 W	Nennielstung: Auffaden: 45 W Wasserentitzung: 1100 W(AC 220-240V, 50-60Hz 850-1250W(AC 100-127V, 50-60Hz Staubsammlung: 450 W Trocknung: 65 W
W-lah	
Protokoll: IEEE 802.11b/g/n	
Frequenzbereich: 2412 ~ 2472 MHz	
Max. Sendeleistung (EIRP): < 20 dBm	
Bluetooth	Bluetooth
Protokoll: BLE 5.0	Protokoll: BLE 5.0
Frequenzbereich: 2402-2480 MHz	Frequenzbereich: 2402-2480 MHz
Max. Sendeleistung (EIRF): ≤10 dBm	Max. Sendeleistung (EIRP): ≤10 dBm

Batteria (robot)	
Anzahl der Batterlepacks pro Packung:	1Stück
Batterie-Typ:	Wiederaufladbarer Li-Ionen-Batterie
Nennspannung:	14.44
Anzahl der Batteriezellen pro Batteriepack	8 Stück
Nennkapazität, Nennenergie:	5000 mAh, 72 Wh



# 1. Il prodotto in breve

#### 1.1 Lista di controllo

# Parti principali



Robot ×1 (Incluso contenitore di raccolta polvere ×1, modulo di pulizia ×2)



Stazione base \*1 (Inclusa base di pultria \*1, vassolo di pultria \*1, serbatolo dell'acqua pulita \*1, serbatolo dell'acqua spoeca \*1, sacchetto della stazione base \*1)

#### Accessori



Spazzola laterale \*2 (Accessorio)



Cavo di alimentazione della stazione base ×1



Detergente per pavimenti ×1 (Accessorio)



Sacchetto stazione base \*1 (Accessorio)



Modulo di pulizia del battiscopa \*1 (Accessorio)



Panno per battiscopa ×3 (Accessorio)



Rampa di estensione \*1



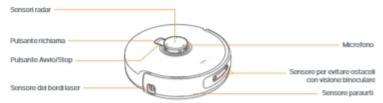
Inserto sostituibile del contenitoree ×1 (Accessorio)



Filtro del contenitore della polvere \*1 (Accessorio)

#### 1.2 Robot

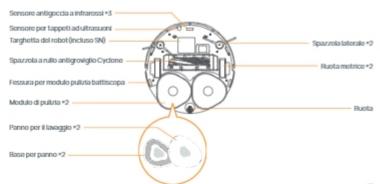
## Anteriore (coperchio superiore chiuso)



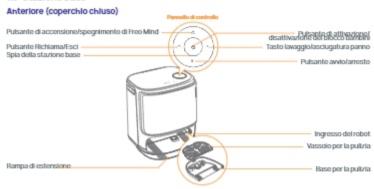
# Anteriore (coperchio superiore aperto)



#### Fondo del robot



## 1.3 Stazione base





### Indietro



# 1.4 Pulsanti e spie

## Pulsanti del robot

Pulsante	Azione	Funzione
Avvial 👌	Pressione brove	Avvia/pausa/riprendi l'attività corrente
Interrompi	Tieni premuto per 2 sec	Accensione/spegnimento
Richlama 😘 Pressione breve		Ritorno alla stazione base
	Pressione breve	Accedi alla modalità di associazione
Ripristina .	Tieni premuto per 5 sec	Scollega l'account e cancella i dati utente
	Tieni premuto per 10 sec	Ripristino alle impostazioni di fabbrica

## Pulsanti della stazione base

Pulsante	Azione	Funzione	
	Pressione breve	Awta/pausa/riprendi l'attività corrente	
D	Tieni premuto per 2 secondi durante un'attività	Termina tutte le attività	
0	Pressione breve	Richiama/Esci	
ð	Tieni premuto per 2 sec	Attiva il Biocco Bambini	
ш	Tieni premuto per 2 sec	Disattiva il Biocco Bambini	
Δ	Pressione breve	Attiva/disattiva Free Mind	
^	Pressione breve	Avvia/annulla il lavaggio e l'asclugatura del panno	
0	Tieni premuto per 10 sec	Autocontrollo di riempimento/scarica	
0+D	Tieni premuto per 2 sec	Entra/esci dalla modalità di associazione	
D+0	Tieni premuto per 2 sec	Riavvia la mappatura	

## Spie del robot e della stazione base

Spla	Spia del robot	Spia della stazione base	Signficato
Bianco fisso	4	√	Modalitá standby
Bianco pulsante	4	4	Standby
Blurotante dinamico	4	4	Attività in corso Avvio del dispositivo (robot)
Blupulsante dinamico	√	√	Attività sospesa
Hosso	4	4	Errore (lampeggiante) Nessuna comunicazione (rosso pulsante)
Atancione pulsante	4	V	Associazione in corso Aggiornamento in corso Controllo del ricambio automatico dell'acqua Modalità di risparmio energetico
Luce meteora colorata	×	√	Attiva per l'accensione Attiva da uno schermo scuro

# 2. Preparati prima dell'uso

## Installa le spazzole laterali

Premi le spazzole laterali nelle fessure come indicato dal colore finché non scattano in posizione.



#### Posiziona la stazione base

- Collega il cavo di alimentazione sul retro della stazione base.
- Metti la rampa di estensione sul pavimento e spingifa nella parte inferiore della stazione base finché non scatta in posizione.
- Lascia uno spazio aperto lungo almeno 1 metro davanti alla stazione base affinché il robot possa entrare e uscire dalla stazione base.

Suggerimenti: NON posizionare la stazione base vicino a una fonte di catore.



# Agglungi acqua pulita

- Apri il serbatolo dell'acqua pullta e riempilo con acqua pullta (NCN superare il segno dell'ivello MAX dell'acqua).
   Chiudi il tappo del serbatolo dell'acqua pullta e reinserisci
- il serbatolo dell'acqua pulita nella stazione base.



#### Connetti e associa il robot nell'app

Scarica l'App Narwal e segui le istruzioni per connettere e associare il robot.

Nota:

Nella pagina del dispositivo dell'app, tocca "Impostazioni" > "Dispositivo", quindi tieni premuto "Ravviarobot" per 10 sec per attivare/disattivare la modalità di risparmio energetico.

La modalită di risparmio energetico é disponibile solo in Nord America.



#### Rimuovi la schiuma anticollisione

- Solleva l'adesivo del coperchio superiore per aprire il coperchio superiore del robot e rimuovere la schiuma anticollisione.
- Chiudi il coperchio superiore del robot.



#### Installa il detergente per pavimenti

- Rimuvvil coperchio antoriore della stazione base, riveigi il tappo dei detergente per pavimenti alla stazione base (NON timuvvere il tappo, assicurasi che l'adestvo sigliante sia rimosso) espinglio orizzentalmente nel contentore del deterente.
- Dopo aver messo il detergente, riposiziona il coperchio anteriore della stazione base.



#### Impostazioni di avvio

Spingi il robot nella stazione base con la fotocamera rivoltaverso festerno. La stazione base emetterà un segnale acusticoper indicare che la ricarica è avvenuta con successo el irobot si accendirà e trasmetterà li messaggio.



## Sostituisci il sacchetto della stazione base

- Rimuovi il coperchio anteriore della stazione base.
   Tira l'anello viola nella direzione della freccia per estrane.
- Il ra l'aneilo viola nella direzione della freccia per estrarre ed eliminare il sacchetto della polivere.
- Inserisci il nuovo sacchetto della polvere nella fessura nella direzione indicata finche non tocca il fondo.
- Riposiziona il coperchio anteriore della stazione base.



#### Installa II modulo di pulizia dei battiscopa

Capovolgi il robot, allinea il modulo di pulizia del battiscopa con la fessura e premi finché non scatta in posizione.



## Come effettuare la manutenzione del modulo di pulizia del battiscopa

- Strappa il panno per il battiscopa nella direzione indicata, allinea il nuovo panno per il battiscopa con la chiusura a strappo e premio fino a l'essario saldamente.
- Tear off the baseboard rag, rinse it with clean water, and reuse it after air drying.



1.5trappa 2.5ontifuinci

# 3. Come si utilizza

Prima di utilizzare il robot, assicurati di aver completato l'installazione e la configurazione della stazione base nel Capitolo 2.

# 3.1 Organizza l'ambiente domestico



A. Metti in ordine il pavimento, ad es. cavl, stracci, pantofole, vestiti e libri sparsi.



C. Lascia le altre porte chiuse e installa la recinzione per impedire al robot di entrare in aree elevate o basse.



E. NON sostare davanti al robot, sulla soglia o all'interno corridoi stretti per evitare omissioni.

# 3.2 Mappatura

Prima di pulire una nuova casa, il robot deve espiorare l'ambiente e creare una mappa. Prima della prima puliria, puoi attivare la mappatura premendo brevemente il pulsante 

Avvia/Stop sulla stavione base o toccando "Avvia Mappatura" nell'app.

Metro.

- Non spostare la stazione base dopo aver creato una mappa, altrimenti sarà necessario riavviare la mappatura. Se i mobili di grandi dimensioni della tua casa vencono riorganizzati, ti considiamo di creare una nuova mappa.



 B. Apri le porte delle stanze da pulire e disponi i mobili in modo da lasciare quanto più spazio possibile per la pulizia.



D. L'altezza massima di superamento degli ostacoli è di 20 mm e il robot non può entrare in stanze con un'altezza della soglia superiore a 20 mm. Puoi acquistare la rampa della soglia Narwal per alutare il robot a superare gli ostacoli.

#### 3.3 Pulizia in corso

Prima di un'attività di pulizia, assicurati che il robot abbia un livello di batteria adeguato, che può essere visualizzato nell'app.

#### Seleziona le modalità di pulizia

Il prodotto è dotato di quattro modalità di pulizia integrate: Aspira, Lava, Aspira e Lava e Aspira e poi Lava. Puoi selezionare e regolare parametri come cicii di pulizia, aspirazione e umidità del panno per ciascuna modalità nell'app.

#### Imposta Freo Mind

Freo Mind è un assistente intelligente per la pulizia. Quando Freo Mind è abilitato, il robot può:

- Impostare i parametri di pulizia in base ai dati ambientali raccolti dai sensori;
- migliorare la pulizia da bordo a bordo.

Puol abilitare Freo Mind in due modi:

- Seleziona Freo Mind nelle modalità di pulizia dell'App;
- Premi brevemente il pulsante 
   <u>O</u> Accensione/Spegnimento di Freo Mind sulla stazione base. Quando la spia si accende, significa che Freo Mind è acceso.

#### Inizia l'attività di pulizia

Puoi avviare il robot per la pulizia in tre modi:

- Tooca il pulsante ii Avvia pulizia nell'app;
- Premi brevemente il pulsante Avvio/Stop 6 sul robot per avviare la pulizia. Il robot attiverà la Modalità Aspirazione per impostazione predefinita;
- Premi brevemente il pulsante Del Avvio/Stop sulla stazione base per avviare la pulizia. Per impostazione predefinita, il robot attiverà la modalità Aspirazione e Lavaggio;

Nota: é possibile regolare la modalità di pulizia e impostare più parametri di pulizia nell'app.

#### Pausa/riprendi l'attività corrente

Puoi mettere in pausa/riprendere l'attività corrente in tre modi:

- Tocca il pulsante @Pausa/ @Riprendi nell'app;
- Premi brevemente il pulsante Avvio/Stop () sui robot;
- Premi brevemente il pulsante D Awio/Stop sulla stazione base.

#### Lavaggio del panho

Se il robot è impostato per più cicli di pulizia o se l'area da pulire è ampia, il robot tomerà automaticamente alla stazione base per il lavaggio del panno.

Il numero di cicii di pulizia e di ritorni può essere modificato nell'app prima dell'inizio della pulizia e non può essere modificato durante l'attività di pulizia corrente.

#### Termina l'attività corrente

Al termine della pulizia, il robot tomerà alla stazione base. Puoi visualizzare il rapporto di pulizia comente nell'app. È possibile terminare manualmente l'attività nel tre modi seguenti:

- Tieni premuto il pulsante Fine ii per 2 sec nell'app;
- -Premi brevemente il pulsante Home Q Home sul robot;

#### Asclugatura e disinfezione

Dopo l'ultimo ciclo di pulizia, il robot tornerà alla stazione base per lavare e asclugare il panno. Il tempo di asclugatura può essere modificato nell'App.

È inoltre possibile avviare manualmente il lavaggio e l'asclugatura del panno nei due modi seguenti:

- Tocca il pulsante & Lavaggio e Asciugatura del Panno nell'app;
- Premi brevemente il pulsante di Lavaggio e Asciugatura del Panno o sulla stazione base.

# 4. Parametri

# 4.1 Specifiche

Robot	Stazione base	
Dimensioni: 355 x 350 x 109,6 mm	Dimensioni: 430,8 x 462 x 388,3 mm	
Peso: 4,5 kg	Peso: 12,3 kg	
Batteria:≥5000 mAh	Ingresso nominale: CA 220-240V 50/60 Hz AC 100V-127V 50-60Hz	
Tensione nominale: 14,4V	Uscita nominale: 20V 2,0A	
Potenza nominale: 65W	Potenza nominale: Ricarica: 45W Riscaldamento dell'acqua1100W( AC 220-240V, 50-60Hz 850-1250W( AC 100-127V, 50-60Hz Raccotta polveri: 450W Asclugatura: 65W	
Wifi		
Protocollo: IEEE 802.11b/g/n		
Gamma di frequenza: 2412-2472 MHz		
Massimo. Potenza del trasmettitore (ERP):<20dBm		
Bluetooth	Bluetooth	
Protocollo: BLE 5.0	Protocollo: BLE 5.0	
Gamma di frequenza: 2402-2480 MHz	Gamma di frequenza: 2402-2480 MHz	
Massimo. Potenza del trasmettitore (ERP):<10dBm	Massimo. Potenza del trasmettitore (EIRF):<10dBm	

Batteria (Robot)		
Quantità di batterie per confezione:	1 pz	
Tipo di batteria	Batteria ricaricabile agli ioni di litto	
Tensione nominale:	14.4V	
Quantità di celle della batteria per pacco batteria:	8 pz	
Capacità nominale, energia nominale:	5000 mAh, 72 Wh	



# 1. Aperçu du produit

#### 1.1 Liste de contrôle

## Principaux composants



Robot × 1 (incluant bac de collecte de poussière × 1, module de vadrouille × 2)



Station de base \* 1 (incluant base de nettoyage \* 1, plateau de nettoyage \* 1, réservoir d'eau propre \* 1, réservoir d'eau sale \* 1, sac à poussière de la station de base \* 1)

#### Accessoires



Brosse latérale × 2 (Accessoire)



Cordon d'alimentation de la station de base × 1



Détergent pour sol × 1 (Accessoire)



Sac à poussière de la station de base × 1 (Accessoire)



Module de nettoyage de plinthes × 1 (Accessoire)



Chiffon de nettoyage de plinthes × 3 (Accessoire)



Rampe d'extension × 1



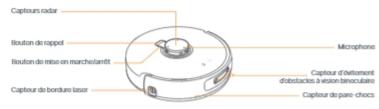
Bac d'insertion remplaçable × 1 (Accessoire)



Filtre du bac à poussière × 1 (Accessoire)

## 1.2 Robot

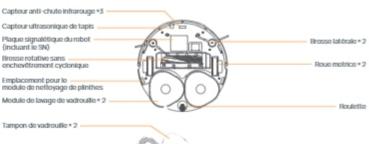
## Avant (couvercle fermé)



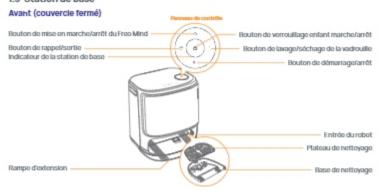
## Avant (couvercle ouvert)



#### Bas du robot



## 1.3 Station de base



# Avant (couvercle ouvert)



#### Arrière



# 1.4 Boutons et Indicateurs

#### Boutons du robot

Bouton	Action	Fonction	
Démarrer/Arrêter	Appuyez brièvement Démarrer/mettre en pause/reprendre la		
<b>O</b>	Appuyez et maintenez pendant 2 secondes	Mise sous/hors tension	
Rappel Own	Appuyez briëvement	Retour à la station de base	
	Appuyez briëvement	Entrer en mode d'appariement	
Réinitialiser •	Appuyez et maintenez pendant 5 secondes	Délier le compte et effacer les données utilisateur	
	Appuyez et maintenez pendant 10 secondes	Réinitialisation aux paramètres d'usine	

#### Boutons de la station de base

Bouton	Action	Fonction
	Appuyez briëvement	Démarrer/mettre en pause/reprendre la tâche en cours
D	Appuyez et maintenez pendant 2 secondes pendant une tâche	Terminer toutes les tâches
۵	Appuyez briëvement	Rappel/Sortie
å	Appuyez et maintenez pendant 2 secondes	Activer le verrouillage enfant
	Appuyez et maintenez pendant 2 secondes	Désactiver le verrouillage enfant
<b>6</b>	Appuyez briövement	Activer/désactiver Freo Mind
	Appuyez briëvement	Démarrer/annuler le lavage et le séchage de la vadrouille
0	Appuyez et maintenez pendant 10 secondes	Remplit/vider Fauto-contrôle
0+0	Appuyez et maintenez pendant 2 secondes	Entrer/sortir du mode d'appariement
D+Θ	Appuyez et maintenez pendant 2 secondes	Redémarrer la cartographie

#### Indicateurs du robot et de la station de base

Indicateur	Indicateur du robot	Indicateur de la station de base	Signification
Hanc fixe	4	√	Mode velle
Hanc fixe	4	√	Enattente
Blou tournant dynamique	4	4	Tâche en cours Démarrage de l'appareil (robot)
Blourespirant dynamique	4	4	Täche en pause
Rouge	4	J	Erreur (dignotement) Aucune communication (respiration rouge)
Orange respirant	4	√	Appariement Mise à jour Vérification de l'échange automatique d'eau Mode économie d'énergie
Lumière météore colorée	×	√	Révell pour mise sous tension Révell à partir d'un écran noir

# 2. Préparation Avant Utilisation

#### Installer les brosses latérales

Appuyez sur les brosses latérales dans les emplacements indiqués par couleur jusqu'à ce qu'elles s'enclenchent en place.



#### Placez la station de base

- Branchez le cordon d'alimentation à l'arrière de la station de base.
- Placez la rampe d'extension sur le soi et enfoncez-la dans le bas de la station de base jusqu'âce qu'elle s'endenche en place.
- Laissez un espace ouvert d'aumoins 1 mêtre de long devant la station de base pour que le robot entre et sorte de la

Corealis: NETVS placer la station de base prés d'une source de chaleur.



# Ajouter de l'eau propre

- Ouvrez le réservoir d'eau propre et remplissez-le d'eau propre (NE PAS dépasser le niveau MAX d'eau).
- Refermez le bouchon du réservoir d'eau propre et replacez-le dans la station de base.



# Connectez et liez le robot dans l'application.

Téléchargez l'application Narwal et suivez les instructions pour connecter et lier le robot. Remarque :

Dans la page de l'appareil de l'application, appuyez sur "Paramètres" > "Appareil" puis maritienez enfonció "Redémante l'archo!" pendant l'O sendes pour activen idésactiven le mode d'économie d'énargie. —Le mode d'économie d'énargie est uniquement disponible en



#### Retirez la mousse anti-collision

- Soulevez l'autocollant du couvercle supérieur pour ouvrir le couvercle supérieur du robot et retirez la mousse anti-collision.
- Refermez le couvercle supériour du robot.



## Installer le détergent pour sols

- Rotificor le couvercio avant de la statiton de base, tournez le bouchen du détengent pour sois vers la station de base (NETRETIREZ PRS le bouchen; assures veus que faul codient détenchétié est rétré), et poussez-le horizontalement dans le base à détrogrant.
- Lorsque le détergent est en place, replacez le couvercle avent de la base.



# Paramètres de démarrage

Poussez le robot dans la station de base avec la caméra tournée vers l'extérieur. La station de base émettra un bip pour indiquer que la charge est réussie et le robot s'altumera automatiquement et diffusora le message.



## Remplacer le sac à poussière de la station de base

- Hetirez le couvercle avant de la station de base.
   Tienz l'appose violet dans la dispetion de la filiabilit
- Tirez l'anneau violet dans la direction de la flèche pour retirer et jeter le sac à poussière.
- Insérez le nouveau sac à poussière dans la fente dans la direction indiquée jusqu'à ce qu'il touche le fond.
   Hemettez le couvercle avant de la station de base.



## Installer le module de nettoyage des plinthes

Retournez le robot, alignez le module de nettoyage des plinthes avec la fente et appuyez dessus jusqu'à ce qu'il s'encienche en place.



#### Comment entretenir le module de nettoyage des plinthes

- Retirez le chiffon de la base dans la direction indiquée, alignez le nouveau chiffon de base avec le velcro, et appuvez lusqu'à ce qu'il soit fermement fixé.
- Arrachez le chiffon de la base, rincez-le à l'eau propre, et réutilisez-le après séchage à l'air.



1. Arracher 2. Remplace

# 3. Comment Utiliser

Avant d'utiliser le robot, assurez-vous d'avoir terminé l'instaliation et la configuration de la station de base dans le Chapitre 2.

# 3.1 Organiser l'environnement domestique



A. Rangez le désordre sur le soi, par exemple les câbles éparpillés, les chiffons, les pantoufles, les vêtements et les livres.



C. Laissez les autres portes fermées et installez la dôture pour empêcher le robot d'entrer dans des zones surélevées oubasses.



E. NE PAS vous tenir devant le robot, sur le seuil ou dans des allées étroites pour éviter les omissions.

# 3.2 Cartographle

Avent de nettoyer une nouvelle maison, le robot dait explorer fervironnement et créer une carte. Avent le nettoyage pour la première fois, vous pouvez déclencher la carlographie en appuyant brièvement sur le bouton p Démarrer/Arrêter sur la base ou en tapant "Démarrer la carlographie" dans l'application.

#### Romarque:

Une fois la carte crêée, elle peut être éditée dans l'application.

 Veuillez ne pas déplacer la base après la création d'une carte, sinon vous devrez redémanner la cartographie. Si de gros meubles de votre maison sont réorganisés, il est recommandé de créer une nouvelle carte.



B. Ouvrez les portes des pièces à nettoyer et disposez les meubles de manière à laisser le plus d'espace possible pour le nettoyage.



Rhulour de Inarchissement d'abstacles

D. La hauteur moximale de franchissement d'obstacle est de 20 mm et le robot ne peut pas entrer dans les pièces avec une hauteur de souil de plus de 20 mm. Vous pouvez acheter la rampe de souil Narwal pour aider le robot à franchir les obstacles.

## 3.3 Nettoyage

Avant une tâche de nettoyage, assurez-vous que le robot a un niveau de batterie adéquat, qui peut être consulté dans l'application.

### Sélectionner les modes de nettoyage

Le produit est livré avec quatre modes de nettoyage intégrés : Aspiration, Lavage, Aspiration et Lavage, et Aspiration puis Lavage, Vous pouvez sélectionner et ajuster des paramètres comme les cycles de nettoyage, l'aspiration et Thumidité de la vadroulle pour chaque mode dans l'application.

## Configurer Freo Mind

Freo Mind est un assistant de nettovage intelligent. Lorsque Freo Mind est activé, le robot peut :

- définir les paramètres de nettoyage en fonction des données environnementales collectées par les capteurs;
- améliorer le nettoyage de bord à bord.

Vous pouvez activer Freo Mind de deux manières :

- Sélectionnez Freo Mind dans les modes de nettoyage dans l'application;
- Appuyez brièvement sur le bouton 
   \( \frac{1}{2} \) Freo Mind Marchel Amêt sur la base. Lorsque le voyant s'allume, cela signifie que Freo Mind est activé.

## Démarrer la tâche de nettoyage

Vous pouvez démarrer le robot pour le nettoyage de trois manières :

- Appuyez sur le bouton ① Démarrer le nettoyage dans l'application ;
- Appuyez briévement sur le bouton © Démarrer/Arrêter sur le robot pour démarrer le nettoyage. Le robot activera le mode Aspiration par défaut;
- Appuyez brièvement sur le bouton Dimamer/Amêter sur la base pour démarrer le nettoyage. Le robot activera le mode Aspiration et Lavage par défaut;

Remarque : Vous pouvez ajuster le mode de nettoyage et définir plus de paramètres de nettoyage dans l'application.

#### Mettre en pause/reprendre la tâche en cours

Vous pouvez mettre en pause/reprendre la tâche en cours de trois manières :

- Appuyez sur le bouton (i) Pause/ (i) Reprendre dans l'application ;
- Appuyez briévement sur le bouton 6 Démarrer/Arrêter sur le robot ;
- Appuyez briévement sur le bouton Démarrer/Arrêter sur la base.

#### Lavage de la vadrouille

Si le robot est configuré pour plusieurs passages de lavage ou si la zone à nettoyer est grande, le robot retournera automatiquement à la base pour laver la vadrouille.

Le nombre de passages de lavage et de retours peut être modifié dans l'application avant le début du nettoyage, et ne peut pas être modifié pendant la tâche de nettoyage en cours.

#### Terminer la tâche en cours

Le robot naviguera lui-même vers la base lorsque le nettoyage est terminé. Vous pouvez consulter le rapport de nettoyage actuel dans l'application.

Vous pouvez mettre fin manuellement à la tâche de trois manières suivantes :

- Appuyez et maintenez le bouton (i) Terminer pendant 2 secondes dans l'application ;
- Appuyez briévement sur le bouton d' Nove Accueil sur le robot ;

#### Séchage et désinfection

Après le demier cycle de lavage, le robot retournera à la station de base pour le lavage et le séchage de la serpillière. Le temps de séchage peut être modifié dans l'application.

Vous pouvez également démanrer le lavage et le séchage de la serpillière manuellement de deux manières :

- Appuvez sur le bouton & de Lavage & Séchage de la serpillière dans l'application ;

# 4. Paramètres

# 4.1 Spécifications

Robot	Station de base	
Dimonsions : 355*350*109,6 mm	Dimensions : 430,8*462*388,3 mm	
Polds: 4,5 kg	Polds: 12,3 kg	
Batterie : ≥5000 mAh	Entrée nominale : AC 220-240V 50/60Hz AC 100V-127V 50-60Hz	
Tension nominale : 14,4V ===	Sortie nominale : 20V == 2.0A	
Pulssance nominale : 65W	Pulssance nominale : Charge: 45W Chauffage de Feau: 1100W( AC 220-240V, 50-60Hz 850-1250W( AC 100-127V, 50-60Hz Collecte de poussière: 450W Séchage: 65W	
Wifi		
Protocole : IEEE 802.11b/g/n		
Gamme de fréquences: 2412~2472 MHz		
Max. Puissance de l'émetteur (EIRP): <20 dBm		
Bluetooth	Bluetooth	
Protocole : BLE 5.0	Protocollo: BLE 5.0	
Gamme de tréquences : 2402-2480 MHz	Gamme de fréquences : 2402-2480 MHz	
Max. Pulssance de l'émetteur (ERP) :≤ 10 dBm	Max. Puissance de l'émetteur (ERP) :≤10 dBm	

Batterie (robot)		
Nombre de batteries par emballage: 1pièce		
Type de batterie	Batterie Li-ion rechargeable	
Tension nominale:	14.4V	
Quantité de cellules par batterie:	8 pièces	
Capacité nominale, Énergie nominale:	5000mAh, 72Wh	

# 1. Producto de un vistazo

# 1.1 Lista de verificación

# Partes principales



Robot \* 1 (incluye caja de recolección de polvo \* 1, módulo de trapeador \* 2)



Estación base \* 1 (incluye base de limpieza \* 1, bandeja de limpieza \* 1, tanque de agua limpia \* 1, tanque de agua sucia \* 1, botsa para polvo de la estación base \* 1)

#### Accesorios



Copillo lateral × 2 (Accesorio)



Cable de alimentación de la estación base \* 1



Detergente para pisos \* 1 (Accesorio)



Bolsa para el polvo de la estación base × 1 (Accesorio)



Módulo de limpieza de zócalo × 1 (Accesorio)



Trapo de zócalo × 3 (Accesorio)



Rampa de extensión × 1



Bandeja de inserción reemplazable × 1 (Accesorio)



Filtro del contenedor de polvo × 1 (Accesorio)

## 1.2 Robot

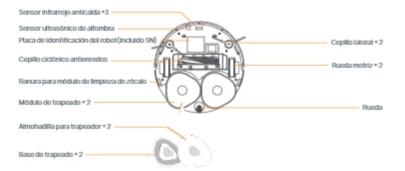
#### Frontal (cubierta superior cerrada)



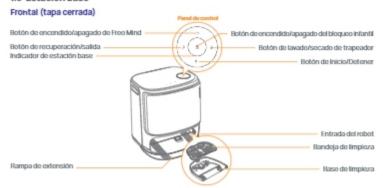
## Frontal (cubierta superior abierta)



#### Fondo del robot



## 1.3 Estación base



# Frente (tapa abierta)



#### Atrás



# 1.4 Botones e Indicadores

### Botones de robot

Botón	Acción	Función	
Iniciar/Parar 💍	Pulsación corta	Iniciar/pausar/reanudar la tarea actual	
	Mantenga presionado durante 2 segundos	Encendido / apagado	
Recordar 🙆 👐	Pulsación corta	Regreso a la estación base	Ī
	Pulsación corta	Ingrese al modo de emparejamiento	
Reiniciar •	Mantenga presionado durante 5 segundos	Desvincular la cuenta y borrar los datos del usuario	
	Mantenga presionado durante 10 segundos	Restablecimiento de fábrica	Ī

#### Botones de la estación base

Botón	Acción	Función	
	Pulsación corta	Iniciar/pausar/reanudar la tarea actual	
D	Mantenga presionado durante 2 segundos durante una tarea	Finalizar todas las tareas	
٥	Pulsación corta	Recuperar/Salir	
D.	Mantenga presionado durante 2 segundos	Activar el bioqueo para niños	
B	Mantenga presionado durante 2 segundos	Desactivar el bioqueo para niños	
0	Pulsación corta	Activar/desactivar Free Mind	
	Pulsación corta	iniciar/cancelar lavado y secado del trapeador	
Θ	Mantenga presionado durante 10 segundos	Autocomprobación de recarga/descarga	
<b>⊕</b> +1>	Mantenga presionado durante 2 segundos	Entrar/salir del modo de emparejamiento	
D+0	Mantenga presionado durante 2 segundos	Reinidar mapeo	

## Indicadores de robot y estación base

Indicador	Indicador de robot	Indicador de estación base	Significado
Blanco fijo	4	J	Modo de espera
Respiración dinámica blanc	a ./	1	Enespera
Giro dinámico azul	√	<b>V</b>	Tarsa en marcha Inicio del dispositivo (robot)
Respiración dinámica azul	4	√	Taroapausada
Rojo	√	1	Error (parpadisando) No communication (breathing red)
Respiración dinámica naran	ga √	J	Emparejamiento Actualizando Comprobación del cambio automático de agua Modo de ahorro de energía
Luz de meteorito colorida	×	J	Despertar para encender Despierta desde una pantalla escura

# 2. Preparación antes de usar

#### Instalación de los cepillos laterales

Presione los cepillos laterales en las ranuras como lo indica el color hasta que encajen en su lugar.



#### Colocar la estación base

- Enchufe el cable de alimentación en la parte posterior de la estación base.
- Coloque la rampa de extensión en el piso y empújela hacia la parte inferior de la estación base hasia que encale ensulucar.
- Deje un espacio abierto de al menos 1 metro de largo delante de la estación base para que el robot entre y salga de la estación base.

Tips: NO coloque la estación base carca de una fuente de calor.



# Añadir agua limpia

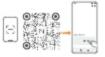
- Abra el tanque de agua limpia y llénelo con agua limpia (NO exceda la marca de nivel MÁXIMO de agua).
   Cierre la tapa del tanque de agua limpia y vuelva a colocar
- Cierre la tapa del tanque de agua limpia y vuelva a colocar el tanque de agua limpia en la estación base.



#### Conecta y vincula el robot en la App.

Descarga la App Narwal y sigue las instrucciones para conectar y vincular el robot.

En la página del dispositivo de la App, toque "Configuración" > Tibipositivo" y luigo mantieriga presionado Talenticar robot" durante. 10 segundos para activez/disactivar el modo de añorro de energia. —El modo de añorro de energia sillo está disponible en Narteamárica.



#### Retire la espuma anticolisión.

- Levante la pegatina de la cubierta superior para abrir la cubierta superior del robot y cultar la espurna anticolisión.
- Cierre la cubierta superior del robot.



#### Instalar el detergente para pisos.

- Retire la cubierta frontal de la estación base, dirija la tapadel detergente para pisos hacia la estación base (NO retire la tapa; asegúnese de quitar la etiqueta de sellado) y empújela horizontalmente dentro del contenedor de deterrente.
- Cuando el detergente esté en su sitio, vuelva a colocar la tapa frontal de la estación base.



# Ajustes de arranque

Empuje el robot hacia la estación base con la cármara hacia aluera. La estación base emitirá un ptido para indicar que la carga se realizó correctamente y el robot se encenderá y transmitirá el mensaje.



## Cómo sustituir la boisa de polvo de la estación base

- Retire la cubierta frontal de la estación base.
- Tire del anillo morado en la dirección de la flecha para extraer y desechar la bolsa de polvo.
- Introduzca la nueva bolsa de polvo en la ranura en la dirección indicada hasta que toque el fondo.
- Vuelva a colocar la cubierta frontal de la estación base.



#### Instale el módulo de limpleza del zócalo

Voitee el robot, alinee el módulo de limpieza del zócalo con la ranura y presiónelo hasta que encaje en su lugar.



# Cómo mantener el módulo de limpleza de la estación base

- Arranque el trapo del zócalo en la dirección indicada, alinee el nuevo trapo del zócalo con el cierre autoadherente y presiónelo hasta que quede firmemente fijado.
- Arranque el trapo de la estación base, enjuáguelo con aqua limpia y vuelva a utilizario después de secario al aire.



mencer 2.5u

# Cómo utilizar

Antes de usar el robot, asegúrese de haber finalizado la instalación y configuración de la estación base en el Capítulo 2.

# 3.1 Organizar el entorno doméstico



 A. Aparte el desorden del suelo, por ejemplo, cables esparcidos, trapos, zapatillas, ropa y libros.



C. Deje cerradas las demás puertas e instale la valla para evitar que el robot entre en zonas elevadas o bajas.



E. NO se coloque delante del robot, en el umbral o en pasillos estrechos para evitar omisiones.

# 3.2 Mapeo

Antes de limptar un nuavo hogar, el robot necesita explorar el entorno y crear un mapa. Antes de limptar por primera vez, puede activar el mapeado pulsando brevemente el botón D inicio/Detener en la estación base o pulsando "iniciar mapeo" en la App.

Nota:

- Unavez creado un mapo, puede editarse en la App.
- No mueva la estación base después de crear un mapa, o tendrá que reiniciar el mapeo. Si se reorganizan los muebles grandes de su casa, se recomienda crear un nuevo mapa.



 B. Abra las puertas de las habitaciones que vaya a limpiar y ordene los muebles para dejar el mayor espacio posible para la limpieza.



D. La altura máxima de cruce de obstáculos es de 20 mm y el robot no puede entrar en habitaciones con una altura de umbral superior a 20 mm. Puede adquirir la rampa de umbral Navwal para ayudar al robot a superar los obstáculos.

#### 3.3 Limpleza

Antes de realizar una tarea de limpieza, asegúrese de que el robot tiene un nivel de baterla adecuado, que puede consultarse en la App.

#### Seleccione los modos de limpieza

El producto incorpora cuatro modos de limpieza. Aspirar, Trapear, Aspirar y Trapear, y Aspirar y después Trapear. Puede seleccionar y ajustar parámetros como los ciclos de limpieza, la succión y la humedad del trapeador para cada modo en la App.

#### Establecer Freo MInd

El Freo Mind es un asistente de limpieza inteligente. Cuando el Freo Mind está activado, el robot puede:

- establecer parâmetros de limpieza basados en los datos ambientales recogidos por los sensores;
- meiorar la limpieza de borde a borde.

Puede activar el Freo Mind de dos maneras:

- Seleccione el Freo Mind en los modos de limpieza de la App;
- Pulse brevemente el botón 6 Freo Mind en la estación base. Cuando el indicador se enciende, significa que el Freo Mind está encendido.

#### Iniciar la tarea de limpieza

Puede iniciar el robot para la limpieza de tres formas:

- Puíse el botón 🕟 Iniciar limpieza en la App;
- -Pulsando brevemente el botón O Inicio/Detener del robot para empezar a limpiar. El robot activará el Modo Aspiración por defecto;
- •Puíse brevemente el botôn Dinicio/Detener de la estación base para iniciar la limpieza. El robot activará el Modo Aspirar y trapeado por defecto;

Nota: Puede ajustar el modo de limpieza y configurar más parámetros de limpieza en la App.

#### Pausar/reanudar la tarea actual

Puede pausar/reanudar la tarea actual de tres formas:

- Pulse el botón (i) Pausa/(i) Reanudar en la App;
- Pulsando brevemente el botón 6 Botón Inicio/Detener en el robot;
- Pulsar brevemente el botón > Inicio/Detener en la estación base.

#### Lavado del trapeador

Si el robot está configurado para varias pasadas de trapeado o la zona a limpiar es grande, el robot volverá automáticamente a la estación base para lavar el trapeador.

El número de pasadas y retornos del trapeador puede modificarse en la App antes de que comience la limpieza, y no puede modificarse durante la tarea de limpieza en curso.

#### Finalizar la tarea actual

El robot volverà a la estación base cuando finalice la limpieza. Puede ver el informe de limpieza actual en la App.

Puede finalizar manualmente la tarea de las tres formas siguientes:

- Mantenga pulsado (i) Finalizar durante 2s en la App;
- Pulsar brevemente el botón a Reva Botón Inicio del robot;
- Pulsar brevemente el botón 

   Grecali o mantenga pulsado el botón 

   Dinicio/Detener en la estación base durante 2 segundos.

#### Secado y desinfección

Tras la última pasada del trapeador, el robot volverá a la estación base para lavar y secar el trapeador. El tiempo de secado se puede modificar en la App.

También puede iniciar el lavado y secado del trapeador manualmente de las dos formas siguientes:

- Puíse k Botón de lavado y secado del trapeador en la App;
- Presione brevemente el botón . Lavado y secado del trapeador en la estación base.

# 4. Parámetros

# 4.1 Especificaciones

Robot	Estación base
Dimensiones: 355*350*109,6 mm	Dimensiones 430,8*462*388,3 mm
Peso: ~4,5 kg	Peso: ~12,3 kg
Bateria ≥5000 mAh	Entrada nominal: CA 220-240V 50/60Hz CA 100-127V 50-60Hz
Tensión nominal: 14,4 V	Salida nominal: 20V == 2.0A
Potencia nominal: 65W	Potencia nominal: Carga-45W Calentamiento de agua1100W( CA 220-240V, 50-60Hz 850-1250W( CA 100-127V, 50-60Hz) Recogida de polvo: 450W Secado:65W
win	
Protocolo: IEEE 80211b/g/n	
Rango de frecuencia: 2412~2472MHz	
Máx. Potencia del transmisor (ERP):<20dBm	
Bluetooth	Bluetooth
Protocolo: BLE 5.0	Protocolo: BLE 5.0
Rango de frecuencia: 2402-2480MHz	Rango de frecuencia: 2402-2480MHz
Måx. Potencia del transmisor (EIRP):≤10dBm	Máx. Potencia del transmisor (EIRP)::<10dBm

Bateria (Robot)		
Cantidad de baterias por paquete: 1pza.		
Tipo de bateria:	Bateria de Li-ion recargable	
Tensión nominal:	14.49 ===	
Cantidad de celdas de baterla por paquete de bate	ntas: 8 p.ras.	
Capacidad nominal, energia nominal:	5000mAh, 72Wh	

# 1. Описание изделия

#### 1.1 Комплект поставки

#### Основные части



Робот \* 1 (пключая коробку для сбора пыли \* 1, модуль швабры \* 2)



Базовая станция \* 1 (волочая станцию очистки \* 1, поддон для очистки \* 1, бак для чистой воды \* 1, бак для трязной поды \* 1, Мошок для обора пыти для базовой станции \* 1)

## Аксессуары



Боковая щетка х 2 (Аксессуары)



Шнур питания базовой станции х 1



Моющее средство для пона х 1 (Аксессуары)



Мешок для оборальли для базовой станции х 1 (Аксессуары)



Модуль очистки плинтуса х 1 (Аксессуары)



Трягка для плинтуса х 3 (Аксоссуары)



Выдпижная рампа х 1



Заменяемый пиладыш х 1 (Аксессуары)



Фильтр пыпосборника х 1 (Аксессуары)

#### 1.2 PO60T

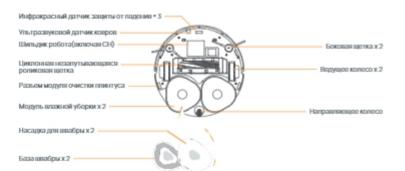
## Передняя часть (верхняя крышка закрыта)



# Передняя часть (верхняя крышка открыта)



## Нижняя часть робота



# 1.3 Базовая станция



# Передняя часть (крышка открыта)



#### Задняя часть



## 1.4 Кнопки и индикаторы

## Кнопки робота

Кнопка	Действие	Функция	
Пуск /	Нажатие	Запуск/пауза/возобновление текущей задачи	
Остановка	Зажать на 2 с	Включение / пыключение питания	
Otable 🐧 🐠 🗸	Нажатие	Возпрат на базопую станцию	
	Нажатие	Вюд в режим сопряжения	
Сброс •	Зажать на 5 с	Отпязка учетной записи и очистка пользовательских данных	
	Зажать на 10 с	Сброс на заводские настройки	

#### Кнопки базовой станции

Снопка	Действие	Функция
_	Нажатие	Запуск/пауза/возобновление текущей задачи
D	Захымите в течение 2 с во время выполнения задания	Завершение всех задач
٥	Нажатие	Отзып / Выход
A	Зажать на 2 с	Включить блокировку от детой
Зажать на 2 с		Выключить блокировку от детей
0	Нажатие	Включить / выключить режим Free Mind
_	Нажатие	Запуск / отмена влажной уборюи и сушки швабры
Θ	Зажать на 10 с	Самопроверка заливки / спива
û+⊅	Зажать на 2 с	Вюд / выход из режима сопряжения
D+0	Зажать на 2 с	Перезапуск составления карты

#### Индикаторы робота и базовой станции

Индикатор (	Ацдикатор робота	Индикатор базовой станции	Значение
Постоянный белый	4	4	Роким окидания
Перепивающийся белый	4	√	Роким окидания
Динамический пращающийся голубой	4	√	Задячальногически Виличение устройства (робот)
Динамический перетивающийся гопубой	4	4	Задрча приостановлена
Красный	4	4	Ошибка (митание) Нет связи (переливающийся красный)
Перепивающийся оранжен	New √	J	Соправение Обновление Проверка автоматической замены водь Ревим энергообережения
Разноцветный метеоритный свет	×	4	Пробуждение при полочении питания Пробуждение с черного экрана

# 2. Подготовка перед использованием

#### Установите боковые шетки

Вставьте боковые шетки в пасы, обозначенные цветом. ло шелчка.



#### Разместите базовую станцию

- Полилючите шиур питания к задней панели базовой станции
- Положите выдвижную рампу на пол и вставьте ее в нижною часть базовой станции до шелчка.
- Оставьте перед базовой станцией свободное пространство длиной не менее 1 метра, чтобы робот мог пходить и пыходить из базовой станции.

Советы: НЕ ставьте базовую станцию рядом систочником тегия.



#### Добавить чистую воду

- Откройте бакдия чистой подым заполните чистой подой (НЕ превышайте отметку уровня воды МАХ (макс.)
- Закройте крышку бака для чистой поды и установите. бакдия чистой поды обратно на базовую станцию.



## Подключение и привязка робота в приложении

Загрузите приложение Narwal и спедуйте инструкциям по подвотючению и привяске робота.

#### Примочение:

На странице устройства приложения нажмите "Settings" > "Device" (Настройои > Устройство), а затем захимите кнопку "Restart Robot" (Перезапустиль робота) в точение 10 секунд. чтобы включить. / выключить режим энергосбережения.

Резовы знартообережения доступен только в Северной Америка.



#### Удалите поролон для защиты от столкновений

- Приподнимите наклейку на верхней крышке, чтобы открыть верхною крышку робота и удалить поролон. для защиты от столю ювений.
- Закройте веркнюю крышку робота.



#### Установите моющее средство для пола

- Ставыите переднаскою крышку безорой станции, повершите. крышку с моющим средством для пода к баровой станции. (НЕ снимайте крышку; убедитесь, что пломбировочная наклейка упалена) и горизонтально втолкните се в бункер для моющего средства.
- Когла моющее средство будет на месте, верните. передною крышку базовой станции на место.



### Настройки загрузки

Вставьте робота в базовую станцию так, чтобы камера была направлена наружу. Базовая станция подаст один эвуковой сигнал, свидетельствующий об услешной зарядке, после чего робот включится и передаст сообщение.



## Замените мешок для сбора пыли базовой станции

- Снимите переднюю крышку базовой станции.
- Потячите за фиолетовое кольцо в направлении стрелки.
- чтобывытащить и отсоединить мещок для оборальили. Вставьте новый мешок для сбора пыли в разьем в
- указанном направлении, пока он не достигнет низа.
- Установите на место передною крышку базовой станции.



#### Установите модуль очистки плинтуса

Переверните робот вверх дном, совместите молуль очистки плинтуса с паром и нажмите на него по шелчка.



#### Как обслуживать модуль очистки базовой станции

- Оторым с трятку для гелинтуса в указанном натравлении. DEMLORALE HORNO TENENCY TRELITMENTACTIC ZOCTORNOS - KENOAKA иприжимите се покасна не будет надежно закретпена.
- Оторянте трятку для плинтуса, промойте се чистой. водой и снова используйте после сущки на воздуже.



# 3. Как использовать

Передначалом работы сроботом убедитесь, что вы завершили установку и настройку базовой станции, как указанов главе 2.

## 3.1 Организация домашней обстановки



А. Наведите порядок на полу, например, уберите разбросанные провода, трянки, тапочки, одежду и книги.



С. Оставьте другие двери закрытыми и установите ограждение, чтобы предотвратить попадание робота на возвышенные или низкие участки.



Е. НЕ стойте перед роботом, на пороге или в узких проходах, чтобы избежать пропусков при уборке.

# 3.2 Составление карты

Преждечем приступить к уборке нового дома, роботу необходимо исучить окружающую среду и составить карту. Перед первой уборкой можно запустить составление карты коротюм нажатием кногки 🖒 Start/Stop (Запусх / Остановка) на роботе или нажатием кнопки "Start Mapping" (Запуск составления карты) в приложении. Примочение:

- 1. Постю создания карты ее можно редактировать в притожении.
- 2. Не перемещайте базовую станцию после создания карты, иначе придется перезатускать, составление карты. При перестановке крутьюй моболи в демо рокомондуются создаль новую карту.



В. Откройте двери в убираемые комнаты и расставьте мебель так, чтобы оставить как можно больше места лля уборюм



 Максимальная высота преополения препятствий составляет 20 мм, и робот не может войти в комнаты с высотой порога более 20 мм. Вы можете приобрести пороговую рампу Narwal, которая поможет роботу преодоленать препятствия.

#### 3.3 Y6opka

Перед началом уборки убедитесь, что робот имоет необходимый уровень заряда аккумулятора, который можно посмотреть в приложении.

#### Выбор режимов уборки

Изделие имеет четыре встроенных режима уборки: пылесос, влажная уборка, пылесос и влажная уборка. пылесос, затем влажная уборка. В приложении можно выбрать и настроить такие параметры, какциклы уборки, всасывание и влажность швабом для каждого режима.

#### Установка режима Freo Mind

Free Mind - это интеrtrектуальный помощемк в уборке. При включенном режиме Free Mind робот может-

- устанавликать параметры уборки на основе данных об окружающей обстановке, собранных датумками;
- упучшает уборку от края до края.

Включить режим Free Mind можно лемыя способами-

- Выберите Free Mind в режимах уборки в приложении:
- Навимите кнопку € Preo Mind On/Off (включение / выключение резимы Preo Mind) на базакой станции. Когла индикатор. загорается, это означает, что режим Preo Mind включен.

#### Запуск задачи по уборке

Запустить робота на уборку можно тремя следующими способами:

- Накомите кнопку () Start Cleaning (Начать уборку) в приложении:
- Наявмите кнопкуф Start/Stop (Запуск / Остановка) на роботе, чтобы начать уборку. По умолчанию робот активирует DESONM HATTECDES:
- Нажмите изопку > Start/Stop (Запуск / Остановка) на базовой станции, чтобы начать уборку. По умогчанию робот активирует режим пылососа и влажной уборки:

Примечание: в приложении можно настроить режим уборки и задать другие параметры

#### Пауза/возобновление текущей задачи

Приостановить/поробновить выполнение техущей задачи можно тремя способами-

- Нажмите () [Pause]/ () [Resume] (Пауза / Возобновить) в приложении;
- Нажмите инопку () [Start/Stop] (Запуск / Остановка) на роботе;
- Нажмите юютку № Start/Stop (Запуск / Остановка) на базовой станции.

#### Мойка швабры

Если робот настроен на многократную уборку или площадь, уборки велика, он автоматически возвращается на базовмо станцию пля промытки швабом.

Количество проходов и возвратов в рамках влажной уборки может быть изменено в приложении до начала уборки и не может быть изменено во время выполнения текущей задачи уборки.

#### Завершение текущей задачи

По окрачании уборки робот самостоятельно перемещается обратно к базокой станции. В приложении можно просмотреть техущий отчет об уборке.

- Завершить задание вручную можно следующими тремя способами:
- Заявмите кнопку () Finish (Завершение) в течение 2 с в приложении;
- Нажмите инопкуо него Recall (Отзып) на роботе;
- Нахмите кнопку 
   пред Польков на базовой на станции.

#### Сушка и дезинфекция

После последнего прогона в рамках влажной уборки робот возвращается на базовую станцию для мойки и сушки швабры. Время сушки может быть изменено в приложении.

- Запустить процесс промывки и сушки швабры вручную также можно следующими двумя способами:
- Нажмите кнопку k Mop Washing & Drying (Мойка и сушка швабры) в приложении;
- «Haxiswere кнопку 😅 [Mop Washing & Drying] (Мойка и сушка швабры) на базовой станции.

# 4. Параметры

## 4.1 Характеристики

Робот	Базовая станция
Габариты: 355*350*109.6 мм	Габариты: 430.8*462*388.3 мм
Bec: 4.5 ra*	Вос: 12.3 кг
Аккумулятор: ≥5000 мАч	Номинальный гоод: 220-240 В 50/60 Гц перем. тока 100-127 В 50/60 Гц перем. тока
Номинальное напряжение: 14,4 B :	Номинальный выход: 20 В 2.0 А
Номинальная мощность: 65 Вт	Номивальная мощность: Зарядка: 45 Вт Нагревание водь:1100 Вт(220-240 В 50/50 Гц перем. тока 850-1250 Вт (100-127 В 50/60 Гц перем. тока Сбор пълзи: 450 Вт Сушка: 65 Вт
Wiff	
Protocolo: IEEE 802.11b/g/n	
Rango de frecuencia: 2412~2472MHz	
Máx. Potencia del transmisor (EIRP):=20dBm	
Bluetooth	Bluetooth
Протокоп: BLE 5.0	Протокол: BLE 5.0
Диапазон частот: 2402-2480 МГц	Диапазон частот: 2402-2480 МГц
Макс. Мощность передатчика (ERF):≤10 дБм	Макс. Мощность передатчика (ERP): <10 дБм

опичество аккумуляторных блоков в упаковке:	1ur
ип аккумупятора:	Перезарюкаемый литий ионный аккумулятор
Номинальное напряжение:	14.4V==
Количество элементов питания в одной упаковке:	8шт
Номинальная емкость, номинальная энергия:	5000 mA4, 72 B14



# 1. 제품 소개

# 1.1 구성품

# 본체 부품



로봇청소기 ×1 (점진 먼지통×1, 올걸레 모듈 ×2 내부 답재됨)



스테이션 ×1 (청소 베이스 ×1, 청소 트레이 ×1, 정수 올랭크 ×1, 오수 올랭크 ×1, 스테이션 디스트랙 ×1 포함)

# 부속품



사이드 브리시 × 2 (소모품)



스테이션 전원 코드 × 1



바닥 클리너 ×1 (소모품)



스테이션 디스트백 × 1 (소모품)



베이스 보드 청소 모듈 × 1 (소모품)



배미스 보드 청소용 천 × 3 (소모품)



경사 연장 패드×1



먼지통 내무 교재용 컬터×1 (소모품)



먼지통 컬터 ×1 (소모품)

# 1.2 로봇청소기 부품

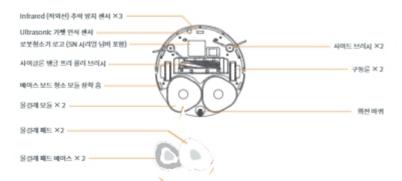
## 로봇청소기 정면(상단 뚜껑 닫힘)



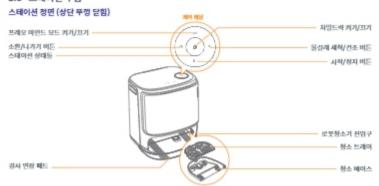
## 로봇청소기 정면(상단 뚜껑 열기)



## 로봇청소기 하부



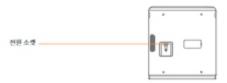
# 1.3 스테이션 부품



# 스테이션 정면(상단 뚜껑 열림)



## Назад



# 1.4 버튼 & 상태등

## 로봇청소기 버튼

버튼	작업	기능	
시작/정지 👝	짧게 누르기	작업 시작/정지/계속	
	2초간 길게 누르기	전원 켜기/끄기	
소한 ሰ 🐃	짧게 누르기	스테미선 복귀	
	짧게 누르기	페이링 모드 전염	
Reset 재설정 •	5초간 길게 누르기	계정 바인당 레제 후 사용자 데이터 삭제	
	10초간 경계 누르기	기본 성정 복구	

## 스테이션 버튼

버튼	작업	기능	
	짧게 누르기	작업 시작/장지/계속	
D	작업 총 2초간 결제 누르십시오.	전째 작업 종료	
۵	짧게 누르기	스테마션 소한/나가기	
a	2초간 길게 누르기	차일드락 켜기	
2초간 길게 누르기	2초간 길게 누르기	차일드락 끄기	
۵	짧게 누르기	프레오 마인드 모드 켜기/끄기	
	짧게 누르기	윤걸레 세척로건조 시작/취소	
0	10초간 결계 누르기	자동 작배수 모듈 셀프 정검	
<b>⊕</b> + <b>I</b> >	동사에 2초간 길게 누르기	패어링 모드 전염/나가기	
D+0	동시에 2초간 길게 누르기	재캠핑	

# 로봇청소기 & 스테이션 상태등

상태등	로봇청소기 상대등	스테이션 상태등	역미
현색 빛	4	√	대기모드
현색 망암등	4	1	대기중
다이나막한 스피닝 파란색	4	4	작업 총 기기 켜기(로봇청소기)
다이나막한 파란색 명암	V	1	작업정지중
빨간색	4	<b>V</b>	에러 발생 시 (빠르게 정빡임) 연결 실패 시 (빨간색 망임)
오렌지색 방암	4	√	페이팅 중 업데이트 중 자동 취배수 모듈 센프 점검 중 배터리 실역 모드
무지계색 유성등	×	4	전원 연결하여 제우기 대기 회면 제우기

# 2. 사용 전 준비

#### 로봇청소기 사이드 브러시 장착

사이드 브러시 장학 홍과 동일한 색상의 사이드 브러시를 장착하십시오. "빨리" 소리가 나면 제대로 성치된 것입니다.



### 스테이션 설치

- 스테이션 후면 전원 소켓에 전원 코드를 찾아 전원을 연결하십시오.
   공사 연장 패드를 바닥에 놓고, 스테이션 아래쪽으로 털어 넣어 까우십시오.
- 로봇청소기의 원활한 출임을 위하여 스테미션 전방 최소 1m 이상 비뭐주십시오.

알링:스테이션을 열기구 근처에 두지 마십시오.



#### 정수 추가

- 정수 본탱크를 열고 정수를 추가해 주십시오. (MAX 수위 선을 넘지 많도록 주의하십시오.)
- 정수 물탱크 상단 뚜껑을 닫고 스테이션 내무에 다시 장착해 주십시오.



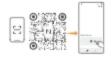
#### 앱에서 로봇청소기 연결 및 바인당하십시오.

나르완 앱을 다운코드 하신 후, 앱 만질 및 바인당 가이드에 따라 진행해 주십시오.

29.95

연 설정 페이지에서 "설정"-"기기"를 편하고 "로봇정소기 제시중" 비튼을 10소간 전계 놀러 로봇정소기 때터리 잘약 모드 켜기/끄기가 가능합니다.

-배터리 잘약으드는 무이배리카의 제품에만 가능합니다.



### 완충제를 제거하십시오.

- 상단 무쟁의 가미드 스티거를 제거 후, 로봇청소기 상단 무정을 얼마 연호제를 제거하십시오.
- 제기 후 로봇청소기 상단 부형을 닫으십시오.



### 바닥 클리너 설치

- 스테이션 전면 판을 제기 후, 클리너 병을 스테이션 만쪽으로 형하도록 한 후[무정을 제거하지 않아도 됩니다; 말롱 스테거를 꼭 제거하십시오], 수평을 맞추어 클리너 디스펜셔에 설치하십시오.
- 클리너 장착 후 스테이션 전면 판을 다시 장착해 주십시오.



## 로봇청소기 최초 작동

로봇청소기의 가메라가 바깥쪽을 향하도록 하어 스테마션 안에 참이 넣습니다. 스테이션에서 "디"소리가 나면 충전 성공을 의미하며, 로봇청소기가 자동으로 켜지면서 음성 방송이 나옵니다.



## 스테이션 더스트백 교체

스테이션 전면 판을 제거해 주십시오.

-하살표 평향으로 디스트 백의 보다에 고리를 당겨 꺼낸후 비리십시오. -세 디스트 백을 표시된 병향에 따라 설치하십시오. 주의 : 음의 바다 무분에 당을 때까지 얼마 얼마주십시오.

스테이션 전면 판을 다시 정착하십시오.



#### 베이스 모드 모득 설치 가이드

로봇청소기를 뒤집어 배어스 보드 청소 모듈을 숨에 맞춰 까뭐주십시오. "가"소리가 나면 제대로 장착되었음을 의미만니다.



#### 베이스 보드 청소 모듈 유지 보수 가이드

- 화살표 병형으로 빼미스 보드 청소용 천을 제거하고, 새로운 빼미스 보드 청소용 천을 벨크로 위치에 잘 맞춰 무착한니다.
- 베이스 보드 청소용 천을 제기한 후, 깨끗한 물에 세척 및 건조하여 제사용이 가능합니다.



# 3. 제품 사용

정식 사용 전, 로봇청소기 부품 장착 및 스테마션 설정을 2단계까지 마치십시오.

# 3.1 집 환경을 정리하십시오.



A. 바닥에 달려있는 게이블, 행주, 슬리퍼, 옷, 책등의 물건을 정리하십시오.



C. 청소가 불필요한 곳의 방문을 닫아두십시오. 또한 펜스를 설치하여 로봇청소기가 너무 높거나 낮은 곳으로 진임하는 것을 방지하십시오.



E. 청소 누락을 방지하기 위하여 로봇청소기 전향, 문턱, 옵뜬 통로에 서 있지 마십시오.

# [ B. 청소 누락을 방지하기 위하여 로봇청소기 전방, 문턱, 좁은

# 3.2 맵핑하기

로봇청소기가 새로운 한강에서 최초 청소 시 먼저 한강 당색 및 멤링이 필요합니다. 멤링 연료 후 로봇청소기가 청소를 시작할 수 있습니다. 최초 청소 시 스테이션의 ▷ 『시작/중지』 버튼을 짧게 변하거나 앱에서 "캠핑하기"를 플릭하십시오.

#### 주의 사랑 :

- 1. 캠핑 완료 후, 앱-지도에서 편집할 수 있습니다.
- 2. 캠핑 완료 후 스테이션을 여동하지 마십시오. 스테이션 이동 시 제캠핑이 필요합니다. 만약 집의 큰 가구의 이동이 있을 경우 제캠핑을 권광 드립니다.



B. 청소가 예정전 구역의 병문을 열고 가구를 재배치하여 청소할 공간을 최대한 비위주십시오.



D.로봇청소기가 통과할 수 있는 최대 문턱 높이는 20mm입니다. 반약 방문턱이 20mm가 초과하는 경우 로봇청소기가 통과할 수 있다니다. 나르원의 문턱 남기 모듈을 구매하여 로봇청소기의 문턱 남기를 도울 수 없습니다.

#### 3.3 청소 진행

청소 시작 전 로봇청소기 때터리가 충분한지 확인해 주십시오. 앱에서 로봇청소기 현재 배터리 진릿을 확인할 수 있습니다.

## 청소 모드 선택

제품에는 전공 청소, 물감제 청소, 전공료물감제 청소, 전공 후 물건에 청소 네 가지 모드가 탑재되어 없습니다. 앱에서 모드 선배 및 각 청소 모드의 청소 횟수, 진공 청소 시 음압에, 물갈레 습도 등의 청소 때계 변수를 조정할 수 있습니다.

## 프레오 마인드 모드 설정

프레오 마인드는 스마트한 청소 기능입니다. 프레오 마인드 모드를 켜면 다음의 기능을 실행할 수 있습니다: •센서가 수집한 한경 데이터를 바탕으로 최적화된 청소 매개민수를 설정합니다;

·엣지에 모서리 심층 청소 진행

두 가지 방법으로 프레오 마인드 모드를 켠 수 있습니다:

·캠에서 청소 모드 선배 후 프레오 마인드 모드를 사작할 수 있습니다;

·스테미산의 🐧 【프레오 마인드 커기/프기】 버튼을 짧게 누르십시오. 상태등 색 변화 시 프레오 마인드 모드가 커졌음을 의미합니다.

#### 청소 작업 시작

마래의 세 가지 방법으로 로봇청소기에게 청소 시작을 명령할 수 있습니다 :

·앱에서 ① 【청소 사작】 변하기;

■로봇청소기의 ○ 【시작/정지】 버튼을 짧게 눌러 청소를 사작하십시오. 로봇청소기가 자동으로 진공 청소 모드를 시작합니다.

스테이션의 □ 【사적/정지】 버튼을 짧게 놀리 청소를 시작하십시오. 로봇청소기가 자동으로 진공&물결제 청소 모드를 사작합니다;

주의 : 앱에서 평소 모드 조광 및 디옥 다양한 평소 배계 변수를 설정할 수 있습니다.

# 작업 일시정지/계속

아래의 세 가지 방법으로 로봇청소기 작업 정지/계속을 명령할 수 있습니다 :

·연예서 ③ [정지] / ① [계속] 변하기;

·로봇청소기 🖰 【시작/정지】 버튼 짧게 누르기;

스테이션 ▷ 【시작/정지】 버튼 짧게 누르기.

#### 물걸레 세척

반역 청소 또는 큰 면적 청소를 성정했을 경우, 물갈래 청소 과정 중 로봇청소기가 자랑으로 스테아선으로 돌아가 물갈래 세척을 진행합니다. 청소를 시작하기 전 앱에서 물갈래 청소 헛수와 물갈래 세척 번드를 반강할 수 있습니다. 청소 시작 후 때당 작업의 물갈래 청소 첫수와 물갈래 세척 반도는 반강한 수 없습니다.

#### 작업 종료

로봇청소기가 청소 원료 후 자동으로 스때이션으로 복귀합니다. 앱에서 해당 청소 리포트를 확인할 수 있습니다.

이래의 세가지 방법으로 작업을 수돗으로 종료할 수 있습니다 :

- 앱에서 (0 【종료】 2초간 길게 변하기 ;

«로봇청소기û™» 스테이션 【소환】 버튼 짧게 누르기;

스테이션 ○ 【소환】 버튼 짧게 누르기 혹은 스테이션 ▷ 【시작/장지】 버튼 2초간 길게 누르기.

#### 항균 건조

때지막 물결례 청소 원료 후 로봇청소기가 스테이션으로 복귀하여 물갈레 세척 및 건조를 진행합니다. 건조 시간은 앱에서 변광할 수 있습니다.

아래의 두 가지 방식으로 울길레 수동 세척 및 건조를 시작할 수 있습니다.

·앱에서 ▲ [물건리 세척&건조] 를 변하세요:

스테이션 @ 【윤걸레 세척&건조】 버튼 짧게 누르기.

# 4. 제품 상세 규격

## 4.1 제품 규격

로봇청소기	스테이션
327 :355*350*109.6 mm	337 :430.8*462*388.3 mm
무게 : 약 4.5 kg	무제:약12.3 kg
배터리 : ≥5000 mAh	정적 암백 천압 : AC 220-240V 50/60Hz AC 100V-127V 50/60Hz
정격 전압 : 14.4V ::::	정곡홀렉전암:20V 2.0A
천학 소모 : 65W	전력소모: 충찬45W 용 대우가: 1100W(AC 220-240V, 50/60Hz) 850-1250W(AC 100-127V, 50/60Hz) 집찬: 450W 건초: 65W
WI-FI	
프로토골: IEEE 802.11b/g/n	
주파수 병약: 2412-2472MHz	
최대 송신기 전략(EIRP): ≤20dBm	
블루투스	블루투스
프로토골: BLE 5.0	프로토골: BLE 5.0
주파수 범위: 2402-2480MHz	주파수 병약: 2402-2480MHz
최대 송신기 전략(EIRP): ≤10dBm	최대 송신기 전력(EIRP): ≤10dBm

배터리 (로봇 청소기)		
짜당 배터리 꽤 수당:	12	
배터리 유항:	충전식 리듬이온 배터리	
공칭 전압:	14.4V	
배터리 짜당 배터리 센 수량:	87	
정격 용량, 정격 에너지:	5000mAh, 72Wh	



# 1. 製品紹介

# 1.1 梱包物

## 本体構成パーツ



□#yEX1 (ダストボックス×1、水試さモジュール×2)



ベースステーション×1 (クリーニングペース×1、クリーニングトレー×1、 清水タンク×1、汚水タンク×1、ベースステ ーションダストパッグ×1を含む)

# 附属品



サイドブラシメス (清耗品)



ベースステーション ダストバッグ×1 (清耗品)



スロープ延長パッド×1



ベースステーション電源ケーブル×1



幅水清掃モジュール×1



(清耗品)



交換可能ダストボックスインナー×1 (海豚品)



床洗净液×1 (清耗品)



幅木清掃クロス×3 (清耗品)



ダストボックスフィルター×1 (海豚品)

## 1.2 ロボットのパーツ

### ロボット正面(上部カバーを閉じる)



## ロボット正面(上部カバーを開ける)

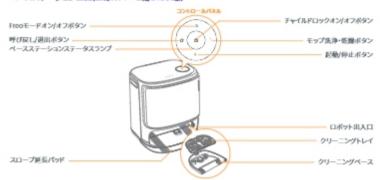


#### ロボットの底部



## 1.3 ベースステーションのパーツ

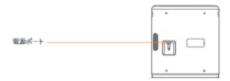
## ベースステーション正面(上部カバーを閉じた状態)



# ベースステーション正面(上部カバーを開けた状態)



#### ベースステーション背面



# 1.4 ボタンとランプ

## ロボットのボタン

ボタン	操作	標節	
起動/停止	短押し	タスク開始/一時停止/再開	
	2秒長押し	電源オン/オフ	
呼び戻しゴヤー	短押し	ベースステーションに戻る	
	短押し	ペアリングモードに入る	
リセット・	5秒長押し	アカウントの紐付けを解除してユーザーデータを済去する	
	10秒長押し	初期化	

# ベースステーションボタン

ボタン	操作	標語	
_	短押し	タスク開始/一時停止/再開	
D	タスク実行中2秒長押し	全てのタスクを終了	
۵	短押し	ペースステーション呼び戻し/選出	
a	2秒長押し	チャイルドロックをオン	
	2秒長押し	チャイルドロックを解除	
0	短押し	Freoモードのオン/オフ	
0	短押し	モップ洗浄・乾燥の開始/キャンセル	
	10秒長押し	給排水セルフチェック	
	同時に2秒長押しする	ペアリングモードの側輪/終了	
D+0	同時に2秒長押しする	マップ再作成	

## ロボットとベースステーションのランプ

ランプ	ロボットのランプ	ペースステーショ ンステータスランプ	意味
白色常時点灯	4	4	待機モード
白色呼吸点灯	4	4	物機中
ダイナミック青色回転点灯	4	4	タスク実行中 電源オン(ロボット)
ダイナミック青色呼吸点灯	4	<b>V</b>	タスク一時停止中
赤色	4	J	質別時(すばやく点滅) 技統中衛(赤色呼吸点灯)
オレンジ色呼吸点灯	4	√	ペアリング中 アップクルード中 給様水セルフチェック中 低電力モード
カラフル流足ランプ	×	√	電源オンでウェイクアップ 待機スクリーンか6ウェイクアップ

# 2. 使用前の準備

### サイドブラシの取り付

差し込み溝と同じ色のサイドブラシを挿入し、「カチッ」と音が したら取り付け完了です。



#### ベースステーションの設置

- 電源ケーブルをベースステーション音画の差し込み口に挿入 1、電源に接続します。
- スロープ延長パッドを床に置き、ベースステーションの底部に 押し込んで固定します。
- □ボットが出入りするため、ベースステーション前方に約1mの スペースを確保します。
- 注:パースステーションを整置の近くに置かないでください。



## 水の注入

- 清水タンクの着を開けて水を注入します(MAX最大水位館を終 えないようにしてください)。
- 清水タンクの蓋を閉めてペースステーションに戻します。



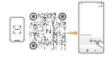
#### アプリによるロボットの接続と紐付け

Narwaiアプリをダウンロードし、アプリの指示に従ってロボットの 被輪と傾付けを行います。

#### 注意:

アプリでデバイス画面「設定」→「デバイス」をタップして「ロボットの再 記載」ボタンを10秒長押しすると、ロボットの低電力モードがオン/オフ になります。

-低電力モードは北米米減でのみ石効です。



#### 緩衝材の除去

- 上部カパーガイドシールを持ち上げて、ロボットの上部カバ 一を開けます。
- 観楽材を限り出したら、ロボットの上部カバーを閉じます。



## 床洗浄液のセット

- ペースステーションのフロントパネルを取り外し、床洗浄液 容器を口を内側にして水平に差し込んでください(容器の) 口にあるシールをはがしてください。キャップを外す必要は ありません)。
- セット完了後、ベースステーションのフロントパネルを振り 付けます。



# ロボットを初めて起動する

ロボットのカメラが外側に向いていることを確認し、ロボット をベースステーションに押し込みます。ベースステーションか 6「ピー」という含が関こえた6充電完了です。ロボットは自動 的に起動して含声を発します。



# ベースステーションダストバッグの交換

- ペースステーションのフロントパネルを取り外します。 ダストパッグの紫色のリングを矢印の方向に引き、ダストパッグを 取り出して捨てます。
- ・新しいダストパッグを図に示す方向で満に挿入します。満の底ま でしっかり挿入して取り付けてください。
- \*ベースステーションのフロントパネルを振り付けます。



#### 幅木清掃モジュールの取り付け

ロボットをひっくり返し。幅木清掃モジュールを満に合わせて 挿入します。「カチッ」と含がした6度り付け完了です。



# 価末清褪モジュールのメンテナンス

- 矢印の方向に転木清掃用クロスをはがし、新しい転木清掃 用クロスをマジックテープに合わせて貼り付ければ取り付け
- 転木清掃クロスをはがし、水で洗って乾燥させます。クロス は繰り返し使用できます。



# 3. 使用の説明

ご使用前に第2章を参照して、ロボットへの名籍モジュールの取り付け、ベースステーションの設置が完了していることを 確認してください。

## 3.1 使用環境の整理



A.床に参ちているケーブル、齧巾、スリッパ、衣類や木 等を片付けてください。



C、脳栓しないエリアのドアは閉めてください。ロボットが 段差に引っ掛かったり、低い場所に進入したりすることを 防止するため、欄をご使用いただくこともできます。



E、脳散漏れを防ぐため、ロボットの前方、幾回のある場所、 道路が狭くなっているところには立たないでください。



B.開除するエリアのドアを開け、家具を整理し、できるだ け広いスペースを作ってください。



D.ロボットの乗り越え可能な高さは20mmです。 幾回の高 さが20mmを超える部屋に入ることはできません。Narwal 段差スロープを別途ご購入いたださ、ご利用いただくこと もできます。

# 3.2 マップの作成

初めての場所を掃除する時、ロボットは環境を確認してマップを作成した後、掃除を開始できるようになります。ロボット ▶ 【診験/停止】を振行し、又はアプリで「マップ作成開始」をタップしてマップを作成してください。

#### 注意事項:

1.マップ作成終了後、アプリでマップを編集できます。

2.マップを作成したら、ベースステーションを複数させないでください。移動させた場合は、マップを再作成する必要があります。大きな 家具を移動させた場合も、マップを両作成する必要があります。

#### 3.3 漬掃開始

**緑絵開始前に、ロボットのバッテリー残局が十分あることを確認してください。バッテリー残局はアブリで確認できます。** 

#### 掃除モードの選択

吸引、水拭き、吸引る水拭き及び吸引から水拭きの4つの掃除モードがあります。アプリで各モードの清掃頻度、吸引力、 モップの湿度等を選択し、調整することができます。

#### Freoモードの設定

Frooモードはスマート掃軟機能です。Frooモードをオンにすると、ロボットは以下が可能となります。 センサーが収集した環境データに基づいてパフメータを設定します。 - 4:衛星の際や型敵の掃除を強化します。

次の方法でFrooモードをオンにできます。 ・アプリの調酔セード選択で、Frooモードをオンにします。 ・ペースステーションの <u>6</u> [Frooモードオン/オフ] を短押しします。Freoモードがオンになると、ランプが点灯します。

#### 清掃タスクの開始

次の方法で消弱タスクを開始できます。
- アプリで() [別級開始] をタップします。
- ルボットの() [記録/除止] を短押しします。
- パースステーションの() [記録/除止] を短押しします。ロボットはデフォルトで吸引モードを使用します。
- パースステーションの() [記録/除止] を短押しします。ロボットはデフォルトで吸引&水拭きモードを使用します。
注:アプリで開発モードの変更とその他のパラメータの設定を行うことができます。

#### タスクの一時停止/再開

次の方法でタスクを一時停止/再襲でさます。 ・アブリで① 【一時停止】 / ① [ 日報] 「をタップします。 ・ロボットの ヴ [ 紀衛/停止] を短押しします。 ・ベースステーションのひ [ 紀衛/停止] を短押しします。

#### モップの洗浄

水試さを飾り返す場合、又は1回の清掃エリアが広い場合、ロボットは水試さタスク中に自動的にベースステーションに戻り、モップ洗浄を行います。 水試さ回数と洗浄の数は清掃開始前にアプリで参手できます。清掃開始後に参手することはできません。

#### タスクの終了

# 乾燥と除菌

最後の水域さが完了後、ロボットはベースステーションに戻ってモップの洗浄と乾燥を行います。乾燥時間はアプリで 変更できます。 以下の方法でモップの洗浄と乾燥を手動で開始できます。

アプリで点【モップ洗浄・乾燥】をタップします。ベースステーションのの【モップ洗浄・乾燥】を短押しします。

# 4. 製品パラメータ

## 4.1 製品仕様

ロボット	ベースステーション			
サイズ:355×350×109.6 mm	サイズ:430.8×462×388.3 mm			
重量:約4.5kg	重量:約12.3kg			
パッテリー:≥5000 mAh	定格入力: AC 220-240V 50/60Hz AC 100V-127V 50/60Hz			
定格電圧:14.4V ===	定格出力: 20V == 2.0A 定格出力: 充電: 45W 加勢(水): 1100W(AC 220-240V, 50/60Hz) 850-1250W(AC 100-127V, 50/60Hz) 吸引: 455W			
定格出力:65W				
WI-FI				
プロトコル: IEEE 802.11b/g/n				
母波数範囲:2412-2472MHz				
最大送信電力(EIRP): ≤20dBm				
ブルートゥース	ブルートゥース			
プロトコル:BLE 5.0	プロトコル:BLE 5.0			
周波数範囲:2402-2480MHz	周波数範囲:2402-2480MHz			
最大送信電力(EIRP): ≤10dBm	最大送信電力(EIRP):≤10dBm			

パッテリーパック1パックあたりの数量:	194	
パッテリータイプ:	充電式リチウムイオンパッテリー	
公務電圧:	14.4V===	
パッテリーパックあたりのパッテリーセル数:	894	
定格容量、定格エネルギー:	5000mAh, 72Wh	

# zh-tw

# 1. 產品介紹

# 1.1 包装内容

# 主機部件



(巴安裝鈎廠廠拿×1, 拖地控網×2)



基地×1 (內含清潔底座×1·清潔盤×1· 清水箱×1 - 清水箱×1 - 益始築麻袋×1)

# 配件









斜坡亚易整×1



益站電源線 X1



認知線清潔世紀 ×1



(36/4)



可替换安全內腔 X1 (\$514)



地面清潔剂 ×1 (美村)



認期総清潔抹布 ×3 (35.64)



麻童油網×1 (\$5.64)

## 1.2 機器人部件

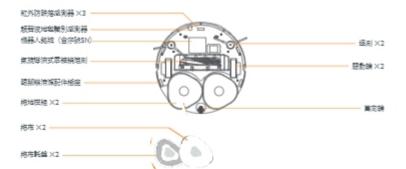
## 機器人正面 (開閉上華)



# 機器人正面 (打開上蓋)

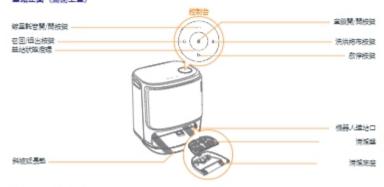


## 機器人底部



# 1.3 基站部件

# 基站正面 (開閉上華)









# 1.4 按鍵及燈效

# 機器人按鍵

接鍵		操作	功能	
放停	ds	短按	開始/哲僚/經續任務	
		長按 2s	製/階級	
20	()com	短按	返回益地	
		短按	進入配對模式	
Reset 💵 🔸		長按 Ss	解除锡胶构定兰油除使用考定料	
		長枝 10s	依按出厂股量	

# 基站按键

接鏈	操作	功能	
_	短按	開始/哲傳/經續任務	
D	任務中長校2s	結束所存任務	
٥	短按	召回,组出基地	
ā	長按 2s	開放金銭	
	長按 2s	解除室鎖	
0	短按	開放/問開始至托台	
	短技	開始/取消洗烘棉布	
θ	長校 10s	上下水自檢	
0+D	同時長接 2s	進入,超出配對模式	
D+A	同時長按 2s	重新赎因	

# 機器人及基站授效

煙效	標器人指示環	盖站狀態燈環	合義
白色常舟	/	√	待损技式
白色呼吸燈	4	4	空間中
動磁鍵位施特等充	V	√	任務中 股份開機 (機器人)
數据雖包呼吸	√	√	任務整停中
紅色	J	4	異写時(決鬥) 失期時(紅色呼吸)
<b>检查</b> 学项	J	√	配數中 升級中 上下水會檢中 低功無狀態
彩色流星燈	×	√	上電响器 全位异空間响器

# 2. 使用前準備

#### 安裝搭器人達制

將與經刷卡槽相同版位的經測壓入卡槽,聽到"哢"一聲即 安韓到什。



#### 摄放基站

- 这個預線級入益於你認知,,連接會優。
- 路經坊近界墊前在地面,即益幼庄旅推入並未聚。
- · 建保益站前方有1米空罐原域供機器人建出益站。

通数据录:要为现金处验企物通常法



#### 加入清水

- 打開清水箱卡扣後向內溢入清水(不超過MAX最大水位線)。
- 賴將水箱上並扣緊後放回益站。

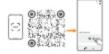


# 使用 App 連接與納定機器人

下载思增智基App後,劉修App相引光成連接與構定操作。

6000。 在App認備真否默認"證本"、"證備",應應品達"重點機器人"接起10 20,數果人可認致,確認於法認課式。

性力系统的企工化的市场生效。



#### 移除防搜沟梯性

- · 提起上並推引贴紙,打算機器人上並,取出防椎造物條。
- · 放回機器人上並。



#### 拉查地面清潔劑

- 取下基地前面板,將地面清潔剤能口向內(無需排開能 並,確保封口貼已取下),水準推入清潔剤合。
- 放置完成後,接回益地前面板。



2225C

#### 機器人首次開機

確保機器人振會頭胡外,將機器人推入益地,益地將有"演" 的會就提示充電成功,機器人將自動開機並將報語會。



#### 更換基站集應袋

- 取下基始的函数。
- 沿着服方向抗寒袋繁盘抗费、取出寒袋後天空。
- 將新鹿德按圖示方向極入卡槽,這拿實施到卡楠等部放置 到位。
- 路基地前回板安装到位。



#### 經際總法沒權組史裝設明

翻轉機器人,將聽腳線清潔控袖對準備器人口槽也元裝入, 動即"等"一冊的完成交接。翻轉機器人,將聽腳線清潔控絕 對準備器人口槽也元裝入,動即"等"一冊的完成安裝。



#### 具瓣线液液槽细维谱设明

- 沿前现方向衡速超影線清潔抹布,將新的超影線清潔抹 布影學商物貼位量貼貼,完成安裝。
- 斯險認期線清陽抹布後,可清水沖洗並屬乾重複使用。



# 3. 產品使用

在正式使用前,精確保坚已經按照金約2完成機器人安裝和益地設置。

#### 3.1 整理家居環境



A.收納好地面上散落的線材 - 抹布 - 拖鞋 - 衣物和囊維等 雜物 -



C.開閉無害清潔原域的房門,可使用回標與為機器人進入架 空歌低級原域。



B.打髒待清賴原域的房門,療放好像俱,信母空出最大的地 同治桿空間。



D.機器人的最大超降寫實為20mm,若接關門繼續超20mm 機器人將無法進入。但可繼續實驗門繼報被整體動機器人 翻論。



E.詩勿站在機器人前方 - 門檻和過遊狹確康,以鑑吳清潔空 禮。

# 3.2 建立地图

機器人首次在全部環境治域時,關先終來環境並建立地图,地图建立完成後機器人可開始進行清潔。首次清潔前,可逐型延接 益地 ▷ [敬停]或在App內配擊"開始建图"編發建图。

#### 独世军语:

- 1.建国共成选、全百在App 中型地图型打运船。
- 2.建立地因他研究部群基础,否则灵量新建图。至数中有大件的但位于强生改型,建筑量新建图。

#### 3.3 推行清潔

清潔前賴確保機器人會量完足,可透過App在看機器人質對電量。

## 選擇法海煤式

在是內量標地、拖地、標施回時和先標後將四種清潔度式,您可在App內選擇並明整每一個模式的清潔次數、標準吸力和將布 温度等设計。

#### 設置額爾託管

始至新党是一何数差清强功效。譬於统至新党後,機器人可且提以下统力: 相應或測器條案的環境會解物業設置清潔後數; 對逐角進行強化清潔。 您可透過以下兩種方式製的數率批合:

您可在App 遵循法规定式後辈的数至长数:

短接益站 () [韓室託管関/問] 使其點完,即代表韓室託管已開放。

# 開始清潔任務

您可经過以下三種方式算機器人間投資源:

- 在App 內操作○ 【開始清潔】
- 伍令於下記。
   伍安德縣人
   「放停」開始清潔・機器人將預股使用標地清潔模式:
- · 短枝益站 D [ 散停] 開始清潔・機器人將预設使用標施回時清潔技式:
- 注:使可以在App上调整接接模式的趋无重多接接给数。

#### 暫停/繼續任務

您可透過以下三種方式陰機器人哲停/繼結任務

- 在App 內點擊[0] [哲學] / [0] [維相] ; 短技機器人 (6] [数學] ;

#### 油洗拖布

若股量了多次物地·或單次清潔區域前約数大,物地過程中機器人會自動返回益地清洗棉布。 推進次就和回洗頻率可在開始清潔前在App中進行作故,開始清潔後當次任務內無法作故。

#### 結束任務

機器人在完成清潔後將自動返回益站。您可以在App上查看當次清潔報告。 您也可以透過以下三種方式手動結會任務

- 在 App 內長按 2s ⑥ [純東] ;
   短枝機器人品 Home [空目] ;
- 短枝並給☆ [召回] ・或長枝並給 D [放停] 2s \*

#### 供數抑菌

在完成最後一次拖地後,機器人將回到益站清洗並以笠總布。以笠跨長可存App中進行修改。 您也可以通過以下兩種方式手動開始洗烘拖布:

- 在App內點擊光 [洗烘拖布];
- 短枝益始 a [洗烘拖布] ·

# 4. 產品參數

#### 4.1 產品規格

機器人	姜皓
尺寸: 355*350*109.6 mm	尺寸: 430.8*462*388.3 mm
重量:約4.5 kg	重量:約123 kg
雪池: ≥5000 mAh	領定制入: AC 220-240V 50/50Hz AC 100V-127V 50/50Hz
販定電器: 14.4√ mm	頓定輸出: 20V:::: 2.0A
観定功率:65 W	級定功率: 充電:45W 水(DM; 1100W(AC 220-340V, 50/50Hz) 850-1250W(AC 100-127V, 50/50Hz) 条股状態:450 W 旅程:65 W
Wi-Fi	
協定:IEEE 802.11b/g/n	
频率範回:2412-2472MHz	
最大駿射功率(EIRP):≤20dBm	
益牙	益牙
協定:BLE 5.0	他定:BLE 5.0
频率範回:2402-2480MHz	频率範回:2402-2480MHz
最大穀射功率(EIRP):全10dBm	是大號財功率(EIRP):≤10dBm

電池(機器人)		
每包置池把前量:	1 pcs	
<b>宣治期</b> 型:	可充置雖越于電池	
標核電压:	14.4V ===	
每何電池柜的電池就量:	8 pcs	
初定容量・報定能量:	5000mAh.72Wh	



# 1. Bir Bakışta Ürün

# 1.1 Kontrol listesi

# Aha parçalar



Robot × 1 (toz topiama haznesi × 1, paspas modūlū × 2 dahil)



Ana istasyon × 1 (temizlik tabanı × 1, temizleme tepsisi × 1, temiz su tankı × 1, kirli su tankı × 1, ana istasyon dezenfelesiyon toz torbası × 1 dahi()

#### Aksesuarlar



Yan firça × 2 (Aksesuar)



Ana istasyon güç kablosu × 1



Zemin deterjanı × 1 (Aksesuar)



Ana istasyon toz torbası × 1 (Aksesuar)



Süpürgelik temizleme modülü × 1 (Aksesuar)



Süpürgelik bezi × 3 (Aksesuar)



Uzatma rampası × 1



Değiştirilebilir yerleştirme kutusu \* 1 (Aksesuar)



Toz haznesi filtresi × 1 (Aksesuar)

# 1.2 Robot

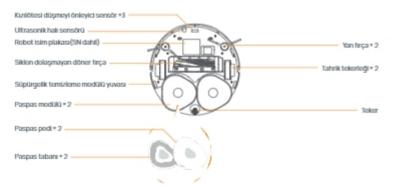
# Ön (üst kapak kapalı)



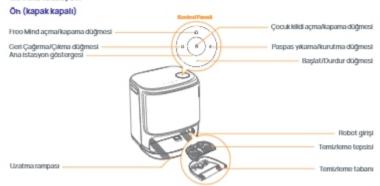
# Ön (üst kapak açık)



# Robotun alt kısmı



# 1.3 Ana Istasyon



# Ön (kapak açık)



#### Gerl



# 1.4 Düğmeler ve göstergeler

# Robot düğmeleri

Düğme		Aksiyon	İşlev	
Başlat/ Durdur	0	Kisa basiş	Geçerli görevi başlat/duraklat/devam ettir	
	-	2 saniye basılı tutun	Güç açık / kapalı	
Hatırlamak <mark>ı'ı ****</mark>		Kisa basiş	Ana istasyona geri dön	
		Kisa basiş	Eşleştirme moduna girin	
Srfirla •		5 saniye basılı tutun	Hesabin bağlantısını kaldırın ve kullanıcı verilerini temizleyin	
		10 saniye basil tutun	Fabrika awarlan	

# Ana istasyon düğmeleri

00gme	Aksiyon	Işlev
	Kisa basiş	Geçerli görevi başlat/duraklat/devam ettir
D	Bir görev sırasında 2 saniye basılı tutun	Tüm görevleri sonlandır
Q.	Kisa basiş	Geri Çağırma/Çıkma
	2 saniye basılı tutun	Çocuk Kilidini açın
<b>⊕</b>	2 saniye basili tutun	Çocuk Kilidini kapatın
a	Kısa basış	Freo Mind'i açma/kapatma
0	Kisa basiş	Paspas yıkama ve kurutmayı başlat/lptal et
	10 saniye boyunca basılı tutun	Yeniden doldurma/boşaltma otomatik kontrolü
0+D	2 saniye basili tutun	Eşleştirme moduna girin/çıkın
D+0	2 saniye basili tutun	Eşlemeyi yeniden başlat

# Robot ve ana istasyon göstergeleri

Gösterge	Robot göstergesi	Ana İstasyon göstergesi	Anlam
Sabit beyaz	A)	√	Boldememodu
Yanıp sönen beyaz	1	√	Boldiame
Dinamik dönen mavi	4	√	Görev devarmediyor Cihaz başlatma (robot)
Dinamik nefes alan mavi	V	1	Görev duraldatildi
Kırmızı	J	√	Hata (yenip sönüyor) İletişim yok (yanıp sönüyor)
Yanıp sönen turuncu	J	1	Eşleştirme Güncelleniyer Otomatik su değişiminin kentrol edilmesi Enerji tasamulu modu
Renkli meteor ışığı	×	1	Gücü açmak için uyanma Karanlık bir okrandan uyanma

# Kullanmadan Önce Hazır Olun

#### Yan fırcaları takın

Yan fırcaları, verine oturana kadar renkle dösterilen vuvolara



#### Ana istasvonu veriestirin

- Güc kablosunu ana istasvonun arkasına takın.
- Uzatma rampasını zemine kovun ve verine oturana kadar. ana istasyonun alt kısmına doğru itin.
- Robotun ana istasyona girip çikabilmesi için ana istasyonun. önünde en az 1 metre uzunluğunda açık alan birakın.

budan: Ana istasyonu bir sa kaynağının yakınına KOYMAYIN.



#### Temiz su ekleyin

- Temiz su tanknı açın ve temiz suyla doldurun (MAX su seviyesi isaretini ASMAYIN).
- Temiz su tankı kapağını kapatın ve temiz su tankını tekrar ana istasyona yerkestirin.



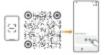
### Robotu uygulamaya bağlayın ve bağlayın

Narwal Uygulamasını indirin ve robotu bağlama ve bağlama talimatlannı izleyin.

Not:

Uvgulama cihazi sayfasında, "Ayarlar" > "Cihaz"a dokunun ve ardından güç tasarrufu modunu açmak/kapatmak için "Robotu Yanidan Başlat" düğməsini 10 saniya başılı tutun.

- Güç tasamufumoduyalnızca Kuzay Amerika'da kullanlabilir.



#### Carpışma önleyici köpüğü çıkarın

- Robotun üst kapağını acmak için üst kapak etiketini kaldırın ve çarpışma önleyici köpüğü çıkarın.
- Robotun üst kapağını kapatın.



#### Zemin deterlanını takın

- Ana istasvonun ön kapağını çıkarın, ver deterianı kapağını ana istasyona doğru eğin (kapağı ÇIKAFIMAYIN; bunun yerine sızdırmazlık etiketinin çıkanldığından emin olun) ve deterjan kutusunun içine yatay olarak itin.
- Deterjan yerine oturduğunda ana istasyonun ön kapağını



#### Önyükleme ayarları

Kamera disan bakacak sekilde robotu ana istasyonun içine itin. Sarj işlemi tamamlandığında ana istasyon tek bir bip sesi çıkaraçak ve bu noktada robot açılaçak ve mesajı Hetecektir.



#### Baz İstasyonu Toz Torbasını Değiştirme

- Ana istasyonun ön kapağını çıkarın.
- Toz torbæsni çekip atmak için mor halkavı ok yönünde çekin.
- Yeni toz torbasını, dibe çarpana kadar belirtilen yönde yuvaya yerleştirin.
- Ana istasyonun ön kapağını geri takın.



#### Süpürgelik temizleme modülünü takın

Robotu ters cevirin, süpürgelik temizleme modülünü vuvayla hizalayın ve verine oturana kadar baştırın.



#### Süpürgelik Temizleme Modülünün Bakımı Nasıl Yapılır

- Süpürgelik bezini belirtilen vönde virtarak okarın, veni süpürgelik bezini art arti tutturucuyla aynı hizaya getirin. ve sabitliemek icin siloca bastırın.
- Süpürgelik bezini virtin, temiz suvla durulavın ve havavla kuruttuktan sonra tekrar kullanın.



# 3. Nasıl kullanılır

Robotu kullanmadan önce lütfen Bölüm Zdeki kurulumu ve ana istasyon kurulumunu tamamladığınızdan emin olun.

# 3.1 Ev ortamını düzenlevin



A. Yerdeki dağınıklığı ortadan kaldırın, örn. dağınık kablolar, pacayralar, terlikler, giysiler ve kitaplar.



C. Diğer kapılan kapalı bırakın ve robotun yüksek veya alçak alanlara girmesini önlemek için çit takın.



E. İhmalden kaçınmak için robotun önünde, eşikte veya dar koridorlarda DURMAYIN.



B. Temizlenecek odaların kapılarını açın ve mobilyaları temizlikiçin mümkün olduğunca fazla yer birakacak şekilde. düzenleyin.



D. Robot, esik yüksekliği 20 mm'den büyük olan odalara giremez ve maksimum engel geçme yüksekliği 20 mm'dir. Robotun engelleri asmasına yardımcı olmak için Narwal Esik Rampasi satın almabilir.

#### 3.2 Haritalama

Yeni bir evi temiziemeden önce robotun cevresini haritalandırması ve arastırması gerektyor. Uygulamada "Haritalamayı Baslat" seceneğine dokunarak veya ana istasyondaki 🕟 Baslat/Durdur düğmesine kısa basarak, ilk kez temizlik yapmadan önce haritalamaya baslayabilirsiniz.

Bir haritə oluşturulduktan sonra Uvgulamada düzenlenebilir.

 Haritav oluşturduktan sonra baştan baştanak zorunda kalmamak için lütlen ana iştaşıyonu haraket ettirmeyin. Evinizdeki büyük mobilyaların yerini dağiştiriyorsanız yeni bir harita yapmalısınız.

#### 3.3 Temiziik

Bir temizlik görevinden önce lütfen robotun, Uygulamada görüntülenebilecek uygun pil seviyesine sahip olduğundan emin

#### Temizieme modiarını seçin

Orûne dört verlesik temizieme modu dahildir: süpürme, paspas süpürme ve paspas ve süpürme, ardından paspas. Uygulamadaki her mod için emme, paspas nemi ve temizleme döngüleri gibi parametreleri seçip değiştirebilirsiniz.

#### Freo Mind'i Ayarla

Freo Mind akılı bir temizlik asistanıdır. Freo Mind etkinleştirildiğinde robot şunları yapabilir:

- sensörler tarafından toplanan cevresel verilere göre temizleme parametrelerini avarlama:
- uctan uca temizliği geliştirin.

Proo Mind'ı iki şekilde etkinleştirebilirsiniz:

- Uvoulamadaki temizleme modlarında Freo Mind'ı secin;
- Ana istasyondald 6 Freo Mind Acma/Kapama düğmesine kısa basın. Gösterge yandığında Freo Mind açık demektir.

#### Temizieme görevine başlayın

Robotu temizlik için üç şekilde başlatabilirsiniz:

- Uygulamada () Temizliği Başlat düğmesine dokunur;
- Temiziemeve basiamak icin robotun üzerindeki 6 Başlat/Durdur düğmesine kısa basın. Robot varsayılan olarak Süpürme Modunu etkinleştirecektir;
- Temiziemeye başlamak için ana istasyondaki D Başlati/Durdur düğmesine kısa başırı. Robot, yarsayıları olarak Süpürme ve Paspas Modunu etidniestirecektir;

Not: Uvgulamada temizleme modunu ayarlayabilir ve daha fazla temizleme parametresi ayarlayabilirsiniz.

#### Geçerli görevi duraklatın/devam ettirin

Geçerli görevi üç sekilde duraldatabilir/devam ettirebilirsiniz:

- Uygulamada i Duraklat/ Devam Et düğmesine dokunun;
- Robotun üzerindeki (†) Başlat/Durdur düğmesine kısa başırı;
- Ana istasyondald b Baslat/Durdur düğmesine kısa basın.

#### Paspas yıkama

Birden fazla paspaslama işlemi için programlanmışsa veya temizleme alanı büyükse robot, paspası yıkamak için otomatik olarak ana istasyona dönecektir.

Temizlik başlamadan önce uygulamada paşpaşlama işlemlerinin ve geri dönüşlerin sayışını ayarlayabilirsiniz; Temizlik başladıktan sonra değiştirilemez.

#### Mevcut görevi sonlandır

Robot, temizlik bittiğinde kendi kendine ana islasyona geri dönecektir. Meycut temizlik raporunu Uygulamada görüntüleyebli

Görevi aşağıdaki üç yolla manuel olarak sonlandırabilirsiniz:

- Uygulamada Bitir düğmesini 2 saniye basılı tutun;
- Robottaki Ö Hom. Ana Sayfa düğmesine kısa basın;
- O Geri Cağırma düğmesine kısa basın veya ana istasyondaki b Başlat/Durdur düğmesini 2 saniye boyunca uzun süre basili tutun.

#### Kurutma ve dezenfeksiyon

Son silme isleminin ardından robot, paspasın yıkanması ve kurutulması için ana istasyona geri dönecektir. Kuruma süresi Uygulamada doğistirilebilir.

Ayrıca paspas yıkama ve kurutma islemlerini manuel olarak asağıdaki iki yöritemle baslatabilirsiniz-

- Uygulamada & Paspas Yikama ve Kurutma düğmesine dokunun;
- Ana istasyondaki A Paspas Yikama ve Kurutma düğmesine kısa basın.

# 4. Parametreler

#### 4.1 Özellikler

Robot	Aha Istasyoh
Boyutlar: 355*350*109,6 mm	Boyutlar: 430,8*462*388,3 mm
Ağırlık: 4,5 kg	Ağırlık: 12,5 kg
PII: ≥5000 mAh	Nominal girtş: AC 220-240V 50/60Hz AC 100V-127V 50/60Hz
Nominal voltaj: 14,4V ===	Nominal çıkış: 20V 2.0A
Anma gücü: 65W	Anma gücü: Şarj: 45W Su isatms: 1100W( AC 220-240V, 50/60Hz) 850-1250W( AC 100-127V, 50/60Hz) Toz toplama: 450W Kurutma: 65W
WI-FI (robot)	
Protokol: IEEE 802.11b/g/n	
rokans Araliği: 2412-2472	
MHz Maks. Verici Gücü (ERP): ≤20 dBm	
Bluetooth	Bluetooth
Protokol: BLE 5.0	Protokol: BLE 5.0
rekans Aralığı: 2402-2480MHz	Frekans Aralığı: 2402-2480MHz
Males. Verici Gücü (EIRP): ≤10dBm	Maks, Verici Gücü (ERPF): ≤10dBm

PII (Rotbot)	
Pil Paketi Paket Başına Adedi:	1adet
Pli Tūrū:	Şarj Edilebilir Li-ion Pil
Nominal Gerilim:	14.4V===
Pil Paketi Başına Pil Hücresi Sayısı:	8 adet
Nominal Kapasite, Nominal Enerji:	5000 mAh, 72 Wh



# 1. Produkt w skrócie

#### 1.1 Lista kontrolna

# Główne części



Hobot × 1 (w tym pojemník na kurz × 1, modul mopujący × 2)



Stacja bazowa \* 1 (w tym podstawa czyszcząca \* 1, tacka czyszcząca \* 1, zbiornik czystej wody \* 1, zbiornik brudnej wody \* 1, Worsk na kurz stacji bazowej \* 1)

# Akcesoria



Szczotka boczna \* 2 (Akcesoria)



Przewód zasilający stacji bazowej \* 1



Detergent do podłóg × 1 (Akcesoria)



Worek na kurz stacji bazowej \* 1 (Akcesoria)



Moduł czyszczenia listwy przypodłogowej × 1 Szmatka do listwy przypodłogowej × 3 (Akcesoria) (Akcesoria)



Rampa przedłużająca × 1



Wymienny pojemnik wkładany × 1 (Akcesoria)



Filtr pojemnika na kurz × 1 (Akcesoria)

### 1.2 Robot

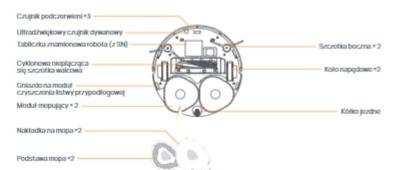
# Przód (górna pokrywa zamknięta)



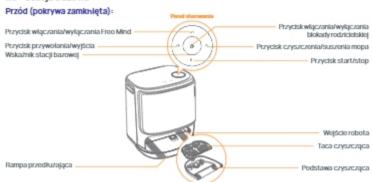
# Przód (górna pokrywa otwarta)



# Spód robota



# 1.3 Stacja bazowa



# Przód (pokrywa otwarta)



#### Wstecz



# 1.4 Przyciski i wskaźniki

# Przyciski robota

Przycisk	Działanie	Funkcja
Start/Stop 👝	Krótkie naciśnięcie	Start/wstrzymanie/wznowienie bieżącego zadania
	Naciśnij i przytrzymaj przez 2s	Włączanie/wyłączanie zasilania
Przywołaj <del>o 👓</del>	Krótkie naciśnięcie	Powróć do stacji bazowej
	Krótkie naciśnięcie	Wejdź w tryb parowania
Reset •	Naciśnij i przytrzymaj przez 5s	Rozłącz połączenie konta i wyczyść dane użytkownika
	Nadśnij i przytrzymaj przez 10s	Przywracanie ustawień fabrycznych

# Przyciski stacji bazowej

rzycisk	Działanie	Funkcja
	Krótkie naciśnięcie	Start/wstrzymanie/wznowienie bieżącego zadania
D	Naciśnij i przytrzymaj przez 2 sekundy podczas wykonywania zadania	Zakończ wszystkie zadania
۵	Krótkie naciśnięcie	Wycofanie/Wyjście
А	Naciśnij i przytrzymaj przez 2s	Włącz biokadę rodzicielską
	Naciśnij i przytrzymaj przez 2s	Wyłącz blokadę rodzicielską
۵	Krótkie naciśnięcie	Włącz/wyłącz Freo Mind
θ	Krótkie naciśnięcie	Uruchamianie/anulowanie czyszczenia i suszenia mopa
	Naciśnij i przytrzymaj przez 10s	Auto-kontrola napełniania/rozładowywania
<b>⊕</b> +1>	Naciśnij i przytrzymaj przez 2s	Wejście/wyjście z trybu parowania
D+0	Naciśnij i przytrzymaj przez 2s	Restart mapowania

# Wskażniki robota i stacji bazowej

Wskaźnik	Wskaźnikrobota	Wskaźnik stacji bazowej	Znaczenie
Blaly	4	√	Trybgolowaści
Migającybiały	4	J	Golowaść
Dynamiczny obracający niebieski	4	4	Zadanie w toku Uruchomienie urządzenia (robota)
Dynamicznie pubujący niebieski	√	1	Czujnikradarowy
Czrarwony	4	√	Biąd (miganie) Brakkomunikacji (pulsujący czerwony)
Migający pomarańczowy	4	J	Parowanie Aktualizacja Sprawdzanie automatycznej wymiany wody Tryboszczędzania energii
Kolorowe światło meteoryt	u X	J	Wybudzenie dla włączenia zasilania Wybudzanie z ciemnego ekranu

# 2. Przygotowanie przed użyciem

#### Montaż szczotek bocznych

Wcisnąć szczotki boczne w szczeliny wskazane kolorem, aż zatrzasną się na swoim miejscu.



# Umleścić stację bazową

- Podľaczyć przewód zasilajacy z tylu stacij bazowej.
- Polożyć rampę przedłużającą na podlodze i wcianąć ją w doiną część stacjibazowej, aż zatrześnie się na swoimmiejsou.
- Pozostawić otwartą przestrzeń o długości co najmniej 1 metra przed stacją bazową, aby robot mógł wjeżdżać i wyjeżdżać ze stacji bazowej.

Wskazówki: NIE umieszczać stacji bazowej w pobliżu źródeł ciapia.



#### Dodać czystą wodę

- Otworzyć zbiornik czystej wody i napełnić go (NIE przekraczać oznaczenia malesymalnego poziomu wody).
- Zamknąć korek zbiornika czystej wody i włożyć zbiornik z powrotem do stacii bazowej.



# Połączyć i powiązać robota w aplikacji

Pobrać aplikację Narwal i postępować zgodnie z instrukcjami tak, aby podlączyć i powiązać robota. Uwaga:

Na stronie urządzenia splikacji proszą nacisnąć "Ustawienia" > "Uzrądzenie", anastępnie przytrzymać przyciak "Ułuchom ponownie robota" przez 10 sekund, aby włączyć wytączyć tryb osacządzenia energii.

Tryboszcządzania energii jest dostępny tytko w Ameryce Północnej.



#### Usunąć plankę antykolizyjną

- Podnieść naklejkę na górnej pokrywie tak, aby otworzyć górną pokrywę robota i usunąć plankę antykolizyjna.
- Zamknač górna pokrywe robota.



# Zalnstalować detergent do podłóg

- Zdjeć przedniaj pokinymy stacji bazowej, sklorować nasadio, debergentu do podióg w stronę stacji bazowej (NIE zdgmować nasadić, upownić się, że naklojiau aszczeniająca zostala uszunięta) i wopchnąć ją poziomo do pojemnika na debergent.
- Gdy detergent jest namiejsou, założyć przednią pokrywę stacji bazowej.



#### Ustawienia uruchamiania

Wsunąć robota do stacji bazowej z kamerą skierowaną na zewnątrz. Stacja bazowa wyda jeden sygnał dźwiękowy, aby wskazać, że ładowanie zakończyło się pomyślnie, a robot wiączy się i wyemiliuje wiadomość.



# Wymienić worek na kurz stacji bazowej

- Zdjąć przednią pokrywę stacji bazowej.
- Podągnąć fioletowy pierścień w kierunku wskazanym strzałką tak, aby wyciągnąć i wyrzucić worek na kurz.
- Włożyć nowy worek na kurz do szczeliny we wskazanym kierunku, aż znajdzie się on na dole.
- Założyć przednią pokrywę stacji bazowej.



#### Zalnstalować moduł czyszczenia listwy przypodłogowej

Odwrócić robota do góry nogami, wyrównać modułi czyszczenia listwy przypodłogowej z gniazdem i wcisnąć go, aż zatrzaśnie się na swoim miejscu.



- Oderwać szmatką listwy przypodłogowej we wskazanym klarunku, wyrównać nową szmatkę listwy przypodłogowej z zapięciem na rzep i docisnąć ją, aż zostanie mocno zamocowana.
- Oderwać szmatkę do listwy przypodiogowej, przepłukać ją czystą wodą i użyć ponownie po wysuszeniu.



1. Oderwsć

2. Wymienić

# 3. Jak używać

Przed rozpocząciem korzystania z robota należy upewnić się, że instalacja i konfiguracja stacji bazowej w rozdziale 2 zostały zakończone.

# 3.1 Organizacja środowiska domowego



Uprzątnąć bałagan na podłodze, np. porozrzucane kable, szmaty, kapcie, ubrania i kalążki.



Pozostawić inne drzwi zamknięte i zainstalować ogrodzenie tak, aby uniemożliwić robotowi wjazd na podwyższone lub niskie obszary.



NIE stawać przed robotem, na progu lub w wąskich przejściach, aby uniknać przeoczenia.

# FR

Otworzyć drzwi pomieszczeń do sprzątania i ustawić meble tak, aby povostawić jak najwięcej miejsca do sprzątania.



Maiksymaina wysokość przekroczenia przeszkody wynosi 20 mm, więcrobot nie może wjeżdzać do pomieszczeń, w których wysokość progu przekracza 20 mm. Możesz również zakupić rampę progową Narwal tak, aby pomóc robotowi pokonywać przeszkody.

# 3.2 Czujnik radarowy

Przed rozpoczęciem sprzątania nowego domu robot musi zbadać otoczenie i stworzyć mapę. Przed pierwszym czyszczeniem można uruchomić mapowanie, naciskając krótko przycisk 👂 Start/Stop na stacji bazowej lub naciskając "Rozpocznij mapowanie" w aplikacji.

Uwaga:

Po utworzeniu mapy można ją odytować w aplikacji.

 Po utworzeniu mapy nie nalaży przenosić stacji bazowej, gdyż spowoduje to konieczność ponownego uruchomienia mapowania. Przy zmiania ukladu dużych mebli w domu zaloca się utworzenia nowej mapy.

#### 3.3 Czyszczenie

Przed rozpoczęciem czyszczenia upewnić się, że robot ma odpowiedni poziom naładowania baterii, co można sprawdzić w aplikacji.

#### Wybór trybów czyszczenia

Produkt posiada cztery wbudowane tryby czyszczenia: Odkurzanie, mopowanie, odkurzanie z mopowaniem oraz odkurzanie i mopowanie. W aplikacji można wybrać i dostosować parametry, takie jak cykle czyszczenia, ssanie i wigotność mopa dla każdego trybu.

#### Ustaw Freo Mind

Free Mind to intellgentry asystem sprzątania. Gdy Free Mind jest włączony, robot może:

- ustawiać parametry czyszczenia na podstawie danych środowiskowych zebranych przez czulniki;
- usprawnić czyszczenie od krawędzi do krawędzi.

Freo Mind można włączyć na dwa sposoby:

- Wybrać Freo Mind w trybach czyszczenia w aplikacji;
- Krótko nacisnąć przycisk 
   ú włączania/wyłączania Freo Mind na stacji bazowej. Włączenie wskażnika oznacza, że funkcja Freo Mind jest włączona.

#### Rozpoczęcie zadania czyszczenia

Robota można uruchomić na trzy sposoby-

- Nacisnąć przycisk () Rozpocznij czyszczenie w aplikacji;
- Krótko nacisnąć przycisk 6 Przycisk Start/Stop na robocie, aby rozpocząć czyszczenie. Robot domyślnie aktywuje trybodkurzania;
- Krótko nacisnąć przycisk > Start/Stop na stacji bazowej, aby rozpocząć czyszczenie. Robot domyślnie aktywuje tryb odkurzania i mopowania;

Uwaga: W aplikacji można dostosować tryb-czyszczenia i ustawić więcej parametrów czyszczenia.

#### Pauza/wznowienie bieżącego zadania

Pauzę/wznowienie bieżącego zadania można przeprowadzić na trzy sposoby:

- Nacisnać przycisk (i) Pauza/ (i) wznowienie w aplikacji;
- Krótko nacisnąć przycisk o Start/Stop na robocie;
- Krótko nacisnąć przycisk > Start/Stop na stacji bazowej.

#### Czyszczenie mopa

Jeśli robot ustawiony jest na wielokrotne mopowanie lub obszar do czyszczenia jest duży, robot automatycznie powróci do stacii bazowej w cału wyczyszczenia mopa.

Liczbę przejazdów i powrotów można zmienić w aplikacji przed rozpocząciem czyszczenia, natomiast nie można jej zmienić podczas bieżącego zadania czyszczenia.

#### Zakończ bieżace zadanie

Po zakończeniu czyszczenia robot samodzielnie powróci do stacji bazowej. W aplikacji można wyświetlić bieżący raport czyszczenia.

Zadanie można zakończyć ręcznie na trzy poniższe sposoby:

- Nacisnąć i przytrzymać przycisk (i) Zakończ przez 2 sekundy w aplikacji;
- Krótko nacisnąć przycisk o long Str.główna na robocie;
- Krótko nacisnąć przycisk û Przywokaj lub nacisnąć i przytrzymać przycisk > Start/Stop na stacji bazowej przez 2 sekundy.

#### Suszenie i dezynfekcja

Po zakończeniu ostatniego mopowania robot powróci do stacji bazowej w celu umycia i wysuszenia mopa. Czas suszenia można zmodyfikować w aplikacji.

Czyszczenie i suszenie mopa można również rozpocząć ręcznie na dwa poniższe sposoby:

- Nacisnać przycisk & Czyszczenie i suszenie mopa w aplikacji;
- Krótko nacisnąć przycisk S Czyszczenie i suszenie mopa na stacji bazowej.

# 4. Parametry

# 4.1 Specyfikacje

Robot	Stacja bazowa
Wymiary: 355*350*109,6mm	Wymiary: 430,8*462*388,3mm
Waga: 4,5 kg	Waga: 12,3 kg
Bateria: ≥5000 mAh	Wejście znamionowe: AC 220-240V 50/60Hz AC 100V-127V 50/60Hz
Napięcie znamionowe: 14,4V	Wyjście znamionowe: 20V== 2,0A
Moc znamionowa: 65W	Moc znamionowa: Ładowanie: 45W Ogrzewanie wody: 1100W( AC 220-240V, 50/60Hz) 850-1250W( AC 100-127V, 50/60Hz) Zbiesranie kurzu: 450W Suszenie: 65W
WI-FI (robot)	
Protokół: IEEE 802.11b/g/n	
Zakres częstotliwości: 2412~2472MHz	
Males. moc nadajnika (EIFIP): ≤20dBm	
Bluetooth	Bluetooth
Protokół: BLE 5.0	Protokół: BLE 5.0
Zakres częstotilwości: 2402-2480 MHz	Zakres częstotilwości: 2402-2480 MHz
Maks. moc nadajnika (ERP): ≤10dBm	Males, moc nadajnika (EIRP): ≤10dBm

1szt
akumulator litowo-jonowy
14.4V
8 szt
5000 mAh, 72 Wh



# 1. Sơ Lược Về Sản Phẩm

# 1.1 Danh Mục Bộ phận chính



Robot × 1 (bao gốm hộp thu gom bui × 1, mô-dun lau nhá × 2)



Đế sạc × 1 (bao gồm để vệ sinh × 1, khay vệ sinh × 1, bình nước sạch × 1, bình nước bản × 1, tùi rác ở để sạc x 1)

#### Phu klên



Chối cạnh × 2 (Phụ kiến)



Túi rác ở để sac × 1 (Phụ kiện)



Thốm đốc × 1



Dáy nguốn để sac × 1



Mô-dun vệ sinh gó chân tường × 1 (Phụ kiôn)



Thúng lấp ráp có thể thay thế × 1 (Phụ kiến)



Dung dịch tấy rủa sản × 1 (Phu kiên)



Giệ lau gó chân tường × 3 (Phu kiện)



Bộ lọc thúng rác x 1 (Phụ kiến)

# 1.2 Robot

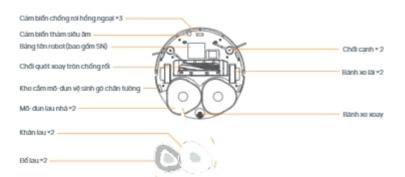
# Mật trước (nắp trên đóng kin)



# Mật trước (nắp trên mỏ)



#### Phần đây của robot



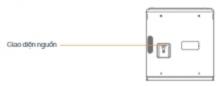
# 1.3 Đế sac



# Mật trước (nắp mở)



# Māt sau



# 1.4 Các nút và dèn báo

# Nút robot

Nút		Hành động	Chức năng
Bắt Đấu/	ф	Nhấn nhanh	Bất đầu/tạm dùng/tiếp tục nhiệm vụ hiện tại
Düng	_	Nhấn và giữ 2 giây	Bật/tất nguồn
GọIVế	0-	Nhấn nhanh	Quay trở lại để sạc
		Nhấn nhanh	Vào chế độ ghép nối
Cái Lại 🔹		Nhấn và giữ 5 giây	Hủy liên kết tài khoản và xóa dữ liệu người dùng
		Nhấn và giữ 10 giây	Khôi phục cái đất gốc

# Nút để sạc

Nút	Hành động	Chức năng
	Nhấn nhanh	Bất đầu/tạm dùng/tiếp tục nhiệm vụ hiện tại
D	Nhấn và giữ 2 giây trong khi thực hiện nhiệm vụ	Kết thúc tất cả nhiệm vụ
0	Nhấn nhanh	Gọi Wi/Thoát
0	Nhấn và giữ 2 giây	Bật Khóa Trẻ Em
0	Nhấn và giữ 2 giây	Tất Khóa Trẻ Em
۵	Nhấn nhanh Bật/Tất Freo Mind	
_	Nhấn nhanh	Bất đấu/hủy bỏ giặt và làm khô chới lau
0	Nhấn và giữ 10 giây	Tự kiểm tra làm đấy/xà
0+0	Nhấn và giữ 2 giây	Vào/thoát chế độ ghép nối
D+0	Nhấn và giữ 2 giấy Khởi động lại lập bản đố	

# Đèn báo robot và để sạc

Đản báo	Độn báo robot	Đồn báo Đố Sạc	Ýnghla
Sáng trắng ốn định	4	4	Chédộchó
Nhấp nhày trắng	√	√	Chế độ chó
Võng trön máu xanh quay	√	√	Nhiệm vụ dạng tiến hánh Khôi động thiết bị (robot)
Nhấp nhày màu xanh quay	4	4	Nhiệm vụ tạm dùng
Màu đó	√	4	Lỗi (nhấp nhày) Không liên lạc được (nhấp nhày đó)
Nhấp nhày cam	√	4	Đàng gháp nối Đàng cập nhật Kiểm tra việc đối nước tự động Chế độ tiết kiệm pin
Tia sáng nhiều màu	×	4	Đánh thúc để bật Đánh thúc từ mặn hình tối

# 2. Chuẩn Bị Sẵn Sàng Trước Khi Sử Dung

#### Lắp Chối Canh

Nhấn chối canh vào khe như được biểu thị bằng màu sắc cho đến khi khôp vào vi trí.



## Đặt để sac

- Cám dây nguốn vào phía sau để sac.
- Đặt thếm đốc trên sản và đầy vào đây để sac cho đến khi
- Chùa một khoảng trống ít nhất 1m phía trước để sac để robot ra vào để sac.

Lói Khuyên: KHÔNG dặt đã sạc gần nguồn nhiệt.



#### Thêm hước sạch

- Mô bình nước sạch và đổ nước sạch vào (KHÔNG vượt quá vạch mực nước TỐI ĐA).
- Đông nắp bình nước sạch và đặt lại bình nước sạch vào dő sac



# Kết nối và liên kết robot trong Ứng Dung

Tái xuống Úng Dung Narwai và làm theo hưởng dẫn để kết női vá ličn két robot.

Trong trang Thiết Bị Ông Dụng, nhân vào "Cái Đặt" > "Thiết Bì" rỗi nhận giù "Khởi Đông Lại Robot" trong 10 giây để bật/tật chế dő tiết kiểm pin.

Chế đô tiết kiểm pin chỉ có ô Bắc Mỹ.



#### Gỡ mút chống va cham

- Nhấc nhân nắp trên để mở nắp trên của robot và đỡ mút. chống va cham.
- Đông nắp trên của robot.



#### Lấp chất tấy rừa sản

- Tháo nấp trước của để sac, quay nắp của chất tấy rừa sản về phía để sac (KHČNG tháo nắp: đảm bảo rằng nhận niệm phono đã được tháo ra) và đấy theo chiếu ngang vào thúng chất tấy rừa.
- Khi chất tây rùa dã vào dùng vi trí, hãy lấp lại nấp trước của tramotic.



# Cài đất khởi đồng

Đấy robot vào để sac với camera hướng ra ngoài. Để sac số phát ra tiếng bịp một tấn để cho biết quá trình sạc thành công várobot sẽ tự bất và phát thông báo.



#### Thay thể Túi Rác Đế Sac

- Tháo nấp trước của để sac.
- Kéo vông màu tim theo hưởng mũi tên để tháo và bỏ túi rắc.
- Lắp túi rắc môi vào khe theo hướng chỉ định cho đến khi cham đây.
- Láp lai náp trước của để sac.



# Lấp mô-đun vẽ sinh gở chân tường

Lát ngườc rõ-bốt, cặn chính mộ-dụn vệ sinh gó chặn tường või khe và nhấn cho đến khi khôp vào vi trí.



## Cách Duy Trì Mô-đun Về Sinh Gở Chân Tướng

- Xê miếng giệ lau gó chân tường theo hướng chỉ định, cân chính miống giế lau gó chân tướng mới với bằng gai định rối ấn cho đến khi miếng giệ được cố định chắc chắn.
- Xê miếng giệ lau gó chân tường, rừa sạch bằng nước sạch. vá tái sú dung sau khi dő khő.



1.36 mhó

# 3. Cách Sử Dung

Trước khi sử dụng robot, hây đám bảo quỳ vị đã hoàn tất quá trình cái đất và thiết lập để sac ở Chương 2.

# 3.1 Sấp xếp môi trường nhà của



A. Don deo đổ đạc trên sản như đây cáp vương vậi, vài vun. đặp, quần áo và sách vở.



C. Động của các phông khác và lấp hàng rào để ngặn robot. vào các khu vực cao hoặc thấp.



B. Mở của các phóng cấn vệ sinh và sắp xấp đổ đạc để tạo nhiều không gian vệ sinh nhất có thể.



D. Chiếu cao vượt vật cản tối đa là 20mm và robot không. thể vào các phóng có bắc cao hơn ngưỡng 20mm. Quỷ vi có thể mua Đốc Bắc Cửa Narwal để giúp robot leo qua các



E. KHÔNG dùng trước robot, trên bậc của hoặc lối đi hẹp để tránh bỏ sốt.

# 3.2 Lập Bản Đố

Trước khi về sinh nhà mới, robot cấn khâm phá môi trường và lập bản đồ. Trước khi về sinh lần đấu, quý vi có thể kích hoạt lập bản đổ bằng cách nhấn nhanh nút 🕒 Bất Bấu/Dùng trên để sạc hoặc nhấn "Bắt Bấu Lập Bản Đổ" trong Úng Dung.

#### Chí chú:

- Khí đã tạo bản đỗ, quý ví có thể chính sủa trong Úng Dung.
- Vui lông không di chuyển để sac saukhi bản để được tạo hoặc quý vị phái khởi đồng lại quá trình lập bán để. Nếu để nội thất lớn trong nhà của quý ví được sắp xấp lại, quý ví nên tạo bản đỗ mội.

#### 3.3 Vê sinh

Trước khi thực hiện nhiệm vụ vệ sinh, vui lỏng đảm bảo rằng robot có mức pin phù hợp, mức pin này có thể được xem trong Ona Duna.

#### Chon chế đô vệ sinh

Sản phẩm được tích hợp bốn chế độ về sinh: Hút Buí, Lau Nhà, Hút Buí và Lau Nhà, và Hút Buí rối Lau Nhà, Quỳ vị có thể chon và điều chính các thông số như chu trình về sinh, lực hút và đô ấm chối lau cho mỗi chế đô trong ứng Dung.

#### Thiết lập Freo Mind

Freo Mind là một tro lý vệ sinh thông minh. Khi Freo Mind được kích hoạt, robot có thể:

thiết lập các thông số vệ sinh dua trên dữ liệu môi trường được thu thập bởi các cảm biến;

tăng cường khả năng về sinh các canh.

Quý ví có thể lách hoạt Freo Mind theo hai cách:

Chon Freo Mind ở các chế đô về sinh trong Úng Dụng;

-Nhắn nhanh nút do Bật/Tất Freo Mind trên để sạc, Khi đèn báo sáng, điểu đó có nghĩa là Freo Mind đã được bật.

# Bất đầu nhiệm vụ vệ sinh

Quý ví có thể khởi đồng robot để vệ sinh bằng ba cách:

Nhán (i) Bắt Đấu Vệ Sinh trong ứng Dung;

Nhấn nhanh nút 6 Bắt Bắu/Dùng trên robot để bắt đầu về sinh. Robot sẽ mặc định kích hoạt Chế Đô Hút But;

Nhán nhanh nút b Bắt Đầu/Dùng trên để sạc để bắt đầu vệ sinh. Robot sẽ mặc định lợch hoạt Chế Độ Hút Bui và Lau Nhà;

Chí chứ: Quý vị có thể điều chính chế đô vệ sinh và thiết lập thêm thông số vệ sinh trong Úng Dụng.

# Tam dùng/tiếp tục nhiệm vụ hiện tại

Quỳ ví có thể tam dùng/tiếp tục nhiệm vụ hiện tại theo ba cách:

- Nhán vào nút @Tam Dùng/ Tiếp Tục trong Úng Dụng:
- Nhán nhanh nút @ Bắt Đấu/Dùng trên robot;
- Nhán nhanh nút D Bắt Đấu/Dùng trên để sac.

# Glät chối lau

Nếu robot được thiết lập để lau nhiều lần hoặc sử dụng trên diện tích cấn về sinh lớn, robot sẽ tư động quay trở lại để sac để

Số lần lau và quay trở lại có thể được điều chính trong Ông Dung trước khi bắt đầu vệ sinh và không thể được điều chính trong khi thực hiện nhiệm vụ vệ sinh hiện tại.

## Kết thúc nhiệm vu hiện tại

Khi quá trình về sinh kết thúc, robot sẽ tư điểu hưởng trở lại để sạc. Quý ví có thể xembáo cáo về sinh hiện tại trong Úng Dung. Quý ví có thể kết thúc nhiệm vụ thủ công theo ba cách sau:

Nhấn và giữ nút@ Kết Thúc trong 2 giấy trong ứng Dụng;

- Nhán nhanh nút n Han. Trở Về trên robot;
- Nhấn nhanh nút ng Gọi Về hoặc nhấn và giữ nút b Bắt Đấu/Dùng trên để sac trong 2 giấy.

#### Sấy khô và khủ trùng

Sau lần lau cuối cùng, robot số quay trở lại để sac để giất và làm khô chối lau. Thời gian làm khô có thể được điều chính trong

Quý ví cũng có thể bắt đấu giất và làm khô chối lau thủ công theo hai cách sau:

Nhán vào nút & Giặt & Lâm Khô trong Úng Dung;

Nhán nhanh nut 

 Giặt & Làm Khô Chối Lau trên để sac.

# 4. Các Thông Số

# 4.1 Thông Số Kỹ Thuật

Robot	Đế Sạc		
Kich thuốc: 355*350*109,6 mm	Kich thước: 450,8*462*588,3 mm		
Trong lulong: 4,5 kg	Trọng lượng:12,3 kg		
Pin: ≥5000 mAh	Elén áp dấu vào định mức: AC 220-240V 50/60Hz AC 100V-127V 50/60Hz		
Điện áp định múc: 14.4V ==	Điện áp đấu ra định múc: 20V === 2.0A		
Công suất định mức: 65W	Công suất định mức: Sạc: 45W Lâm nóng nước: 1100W( AC 220-240V, 50/60Hz) 850-1250W( AC 100-127V, 50/60Hz Thu gom bul: 450W Sấy: 65W		
WI-FI (robot)			
Giao thúc: IEEE 802.11b/g/n			
Dái tấn số: 2412 ~ 2472 MHz			
Công suất phát tối đa (EIRF): 20dBm			
Bluetooth	Bluetooth		
Glao thức: BLE 5.0	Giao thúc: BLE 5.0		
Dái tấn số: 2402-2480 MHz	Dài tấn số: 2402-2480 MHz		
Công suất phát tối da (ERP): ≤10dBm	Công suất phát tối đa (ERP): ≤10dBm		

Số lượng pin mỗi bộ:	1 pin	
Loại pin:	Pin Li-ion có thể sạc lại	
Điện áp danh dịnh:	14.4V=	
Số lượng cell pin trên mỗi bộ pin:	8 cell	
Công suất định mức, Năng lượng định mức:	5000mAh, 72Wh	

# 1. ข้อมูลผลิตภัณฑ์โดยย่อ

#### 1.1 2120120222629

#### ต่อมหลัก



Trifon - 1 grandesfadu - 1, Tagogffu - 21



gru - : gragnuthernussers - i, profiternussers - i, Suffuthersers - i, Sassathersian - i, aufushassars - ii,

#### gdrodotu



เล่าเร็กเก็ก - s สุดการโสกิน



อุนก็บอุ๋นาธนฐาน - : อุธมารณ์เกริมา



muorafőason - :



orebhagu-s



To the same of

ในสูงกำหารของสารสิน - : สูงการน์สริม



indefu-s gainsáista



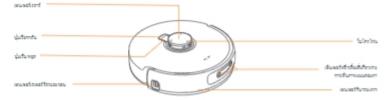
รับสื่อนเกมของเปลี่ยนใช้ - : สุดมารณ์สร้าง



uskurensetafhulju - s opsirenlieftsg

#### ร.ว โรซ์จก

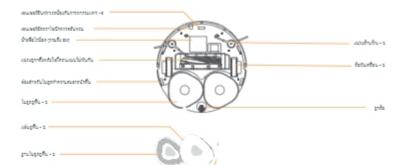
#### ด้านหน้า (ปีอย่าต้านแน



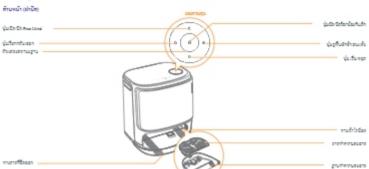
#### ต้านหน้า (เปิดเกิด้านขน)



#### สำนย่างของไรน้อก



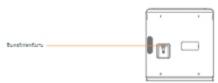
# 13 ชอานีฐาน ค้ามหน้า อไกนีค







# ต้านหลัง



# ร.4 ปุ่นและตัวแยดงขอานะ

# นุ่นไรน์อก

rija		moto@umo	erofranu	
dungs	Ф	military.	εξωνεροθοκτητική εξωνωθορδωνία	
	_	noinalifia turti	Gr Graffes	
dundu	Olives	mbs	ndulufigru	
		milus	deformatic	
55e ·		กรค้ามให้เริ่มกรา จ รับาที	อาศักราวที่จะ โดยวัญโดยเก็บ โดยอยู่ให้	
		กอค้ายให้เริ่มเกลา เอาริบาที	Sédulamburu	

# ų pag vai

ju motražiums		mothers	
_	mbq	dungafisernata@unu0epturis	
Þ	กลส้ายให้ 3 รับกรีเวลาร่านกำนาน	กระบบกับกระ	
O	maliu n	florrifluser	
â	กรกับได้ระวิบาที	Securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the securification of the	
	างค้นให้วริบท์	Orden Burtufin	
0	milus	Strift Fee titled	
⊖	milita	ตัวเอาติก การจำแนวสมรัฐสิน	
	กรกับให้ขับเรา เราไปที่	การการเอนการในการป่างๆถึงงานอง	
0 + D	างกับได้ 2 ในที่	discountscorety	
D+0	no Profit a Troff	furnitumfini	

# ตัวและเสอานรไวน์ตอและฐาน

fluoracerus	สอบอาดอาการไรร้อก	Russussiugu	errorere
fronts	√	√	hassardra
กระดินนับรับระชายให้สำหร	4	4	neutro
Shibuquaylarin	4	4	anualpserinatriQuero ensituitupinosi (intlam
าเคริ่มเป็นโรคาเคาะไฟได้เป็นแบบไทนานิก	N	√	zusphen
Kuru	4	4	Arkstenoro puntus hitmostoro puntudiuto reconsistinos
ารากับเป็นกับกระหายใช้เป็น	4	4	ntatuj ntature eraesumumufaubishuti humizndindum
aprononta	×	4	signification formelination

# 2 เครียมตัวให้พร้อมก่อนให้งาน

#### ลิตติอเประสานจ้าง

neutralisation leaves of the control of the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the first particular and the fi



#### 210919

#### -turchflustragu

-romandissens dis intelligibility agreement intelligib.
-in district in 18 meritar Egrumain ilas sum fai ili stan
ilmassen martigru.

alate singulation in which



#### -

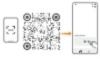
-Catalone melnikalna eronda pirklitus fan armatugup; -Cahtalone eronda kitalone erontusk kultur fignu



#### ก็อนก่องอนูกใหม้อกในแอป

ราชวิโทธระหม่างและ แบบผู้บริหามกามนำในการคือนค่อแบบรูกไรน้อก

- la coloquia de la comitació e agina d'acolomi face d'alconi de l'alcono de colombia de Colombia de la colombia
- lauria similari anni anni anti materia



#### รอดให้เหมือดขึ้นการหนออก

- ซึ่งสร้างกระทำแนวสินให้เสียจัดประกับของสีของและที่หรือและจัดให้เป็นสัมพาพนอด - จัดประชาชายออกสารที่สารทางเลี้ย



#### ลักลังงน้ำนารูกัน

- จองสำราจเลืามาที่การบฐกระจากสินสำราชทำสารสินในที่ฐาน รูปกระจำของ ความจองใช้ แม้ได้ที่เดิดเหติการต้องกลับ เสียโดยในโดยกร้างการของสารในแบบสาร
- เรื่องการทำหากและเกาะเกิดโอร์ก ได้ได้เกิดการเปลี่ยนหน้าและถูกแกลับเกิดโ



#### การตั้งคำการพูด

รับไทโดยที่ที่ไม่ในฐานไทยรับเกี่ยงจะที่กับและ ฐานระที่เกี่ยงในที่ได้ที่สมบุร์การหาร์สท์ติ และ ไทโดยระจังที่จะและต่อภาพโดยระ



#### เปลี่ยนสูมกับรู้บายสุขม

- -ของกำหวอนสำนาจจ้างอยู่ขนอง
- -forum til som tim sprofetisen esmislingshoji fil
- -ใช่จุดกับสู่แล้นใหญ่เข้าในในพ่อมการพิพากส์ระบุระเทองกับจุดเกรส์การกับ
- -kidrondrustruspurtubili



#### ลิตติดในสุดท่ากราบอนจากนัรกับ

าสักไรรัธยาสันข้าม จังในสูงกำหวามขนองจังที่นโด้ตรมกับพัฒนะสายจระกรมสัมพิสเต็กที่ที่



# 3 2818

chaulurgiefernzssfetteruftsfethlichtlummen serze setzt sebrifikation

# รัครรับบิยนสิงแรคชั่วแคายในน้ำน



ก. จรักที่ระบางระกรเหนือ เพิ่ม อายาโท โกรีโก รอบกับเกร เพื่อโกแรนกรับที่อดีการ กระที่อากระทย



ค. จัดน่าวดูนานตื่น ๆ และสิตที่เกิดเกิดข้อเกินไม่ได้ได้จัดเกิดไม่ในพื้นที่ดูเหรือกำ



 อย่ารับงารเหลือไปร้อง และเป็นโรดู หรือโรงกระสันเพราะ ๆ เพื่อเพื่อเรื่องการเหลือกระท้างกระ เลยไปร้อง

#### 5.2 การทำแผนที่

in the transmission of the extreme and examined in the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extreme and the extre

#### December 1

- Line Companies in a service and let bloom

#### วิธีสูเลริกษาในสูตกำความสะสาดนิวกัน

 รับสี GO ก็และการสำราจใหญ่ โดงการนั้ง GO ก็เกิดให้ของในสมให้ผู้ความสำราจการเหลือ เกิดใช้

ลักด้านิวณ์เห็นออก เล้าสำนอยกล้วยน้ำขนอาจ และนำกรับมาใช้ใหญ่งรับมีเลนได้เห็น



trape a sillerine



 เมืองไรดูที่อะที่จะทำความของของสิมพัสธ์นิเอสที่ที่วีที่บที่ไปภาพทำความของขอได้ บาทที่สุด



 ความสุดใน พารท้างที่เกิดของสุดสุดสัต ของนะ เอาไรเรื่องไม่สามารถที่เป็นเพื่อที่มีความ สุดกรณ์ที่ใน ของมะท่างสามารถรือการอาก ของและ Thombala Rang เพื่อต่างได้ โรเรื่องเริ่ม ข้างที่เกิดของนโต้

#### 3.3 คาวท้างวายตรีสาด

ก่อนรับภาษาความของสาย ในโรงกราชออนได้แม่ไดว่าไรยืองมีของรับแบคเคยีที่เหมานอน ซึ่งสามารถ ได้กับและไ

#### เดือดใหม่สาการทำสานสมอาส

#### Section From Month

No constitution of the constitution of the constitution of the latter of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitution of the constitut

ร่านสามารถใช้เกิดเหลาและ โดยเกิด เรื่องสามารถไปเกิดเกาะร้างสามารถสามารถ

sharareatalistes terremove literati

คร 🚫 นุ่นนิดนิด ระนะ และ นนองน์สูงเสียก เรือไฟส์สูญการวิทยิน เอลมไทราน และเมืองผู้

#### เวินงานทำสวานสนสาส

-เลงปุ่น) ที่มากราบอะตา โบเอมี -เลงปุ่น () ทีมาสุด มนไรน้องกับ ๆ เพื่อทีมกำหาวนอะตา โรรับสะเมริกให้งานโดยสดุดุการครามคำกับกับ

-เอนุ่น ให้มาสุด เบลูาเล้น ๆ เพื่อรับก่างกามของกา ให้อังกระเนิกให้เกมโทยอยู่กลุ่มเอนูพื้นสามคำเริ่มกับ

many instrumed almost instrumental in a facility in the continuous and a facility of

#### หมุดจังควาวกำเนินงานน้องุนันก่อ

inanurongoiberro inanutegiuis liberati esculu (espeiserro (e) industriis lussul esplojitungo un lideriitu espeiselli platungo un profun

# จักลักรูกัน

ากที่ เรียกรูกในที่ที่เริ่มเรื่องการเรียกในที่กราบของกรีกราทใหญ่ รุ่นขนก็จนานให้การโฎษณ์จะที่ส่วนใหม่กระทับเรี กับของไปเกรารูก็แปนจะเกินการกระที่ได้ได้ในของโดยเรียกรากกราบของ ของไม่การกระที่ได้ได้จะกับของโดยเรียกระทับรูกัน

#### สันธุดภายปัจจุบัน

Indexes threatment in this produces the consideration in terms to a present extreme the product of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the contribution of the con

#### การอนเพิ่มของการน่าเกือ

rationness filmelige fre Indoes and Wildynus for Strans and refit amount in consult is served if it was in determined and souther filmed in determined and the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in the served in t

# 4. พารามิเคอร์

# 4.1 จั๋งบูจจำการ

1:úen	ę nu
1210 102102100411	TATO COLUMNIA DE
direction carees.	drach sam.
wast beenfolied	Buyerfra ac 220-cen acess. Ac 1874-1771 (2008)
matches score	umfiyeMo zov zau.
Situatida esrer	ที่กับกำรับ การทรับ 4200 เครื่องกำรับ 100000 ค.ศ. 120-4200, 20000คฤ 200-12200 ค.ศ. 120-4270, 20000คฤ เครื่องสุดรู้และสายา สนเดิม 2000
1:04	
hirlmen man marriage.	
ข่ายการดี วะเว-จะการเคล	
hrázásággraguga (szoz) Szozaw	
uggs	uggs
Notines acces	historia sun sa
ร่างการที่ 20000000ค	ช่วงกราบก็ วงอว-จะอองคน
hillaringgrupper (2007) Single	hitolohyyyayayayaya Sisse=

stonessmedileste	:%:
strumumed	แนคคร์วิวิธีอนใดของแบบรัพทร์จ
matubéhustuan	2657 ===
turusetuseetisefeaneet	z%2

# קדמי (המכסה העליון סגור)

# וסי (המכסה העליין סגור)

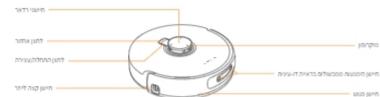
# 1.1רשימת בדיקה

# נידו פימונדו יקו





חתות בסיס × 1 (כולל בסיס ניקוי × 1, מנש ניקוי × 1, מיכל מים נקיים × 1, מיכל מים מלוכלכים × 1, שקות אבק תחנת בסיס × 1)



#### חזית (מכסה עליון פתוח)



תחתית הרובוט







1×ppn

(מלל חיבת איפוף

 $(2 \times 3 טודול ביטב <math>\times 2$ 

כבל חשמל של תחנת בסים × 1



חומר ניקוי לרצמה × 1 אבזר





מודול ניקף לות בסים × 1 אבזר



ממרטוט בסים × 3 אבזר



2 × 13 /10/130

3538

שקית אבק של תחנת בסיס × 1 אבזר



 $1 \times 1$ הרחבה המסת



סל מוכנס הניתן להחלמה × 1 אבזר



2×310000 -

מסמן מח אבק × 1 אבזר

#### 4.1 לחצנים ומחוונים

# לחצני הרובוט

לחצן	ewifis	פונקציה
החחל/המסק	לחיצה קצרה	התחל/השהה/המשך את המשימה הנוכחית
_	לחץ והחזק למשך 2 שנ"	המעלה(כיבי
nnnx Óww	לחיצה קצרה	חזור לתחנת הבסיס
* xnnić	לחיצה קצרה	היכנס למצב ההתאמה
	לחץ והחזק למשך 5 שנ"	היכנס למצב ההתאמהבטל את קישור החשבון ונקה את נתוני המשתמש
	לחץ והחזק למשך 10 שנ"	אימוס להגדרות היצרן

#### לחצני תחנת בסיס

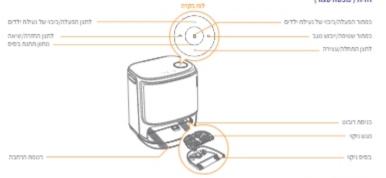
לחצ	פעולה	פונקציה
	לחיצה קצרה	התחל/השהה/המשך את המשימה הנוכחית
D	לחץ והחזק למשך 2 שנ" במהלך משימה	סיים את כל המשיכות
0	לחיצה קצרה	אחזור/עניאה
А	לחץ והחזק למשך 2 שנ"	המעל את מנעול הילדים
	לחץ והחזק למשך 2 שנ"	כבה את נעילת הילדים
۵	לחיצה קצרה	המעל/,כבה את פריאו מיינד
	לחיצה קצרה	התחל/בטל שטיסה וייבוש מגב
0	לחץ והחזק למשך 10 שנ"	בדיקה עצמות של מילוי/מריקה
0+D	לחץ והחזק למשך 2 שנ'	היכום/צא ממצב ההתאמה
D • 0	לחץ והחזק למשך 2 שנ"	המעל מחדש את המימוי

#### מחווני רובוט ותחנת בסיס

משמעות	מחוון חחנת בסיס	מחוון רובוט	linus
מצב המתנה	4	4	לבן יציב
המתנה	4	√	לכן נושם
משימה בעיצומה המעלת ממשיר (רובוט)	√	√	כחול מסתובב דינמי
המשימה הושהחה	V	√	נשמה דינטית כחולה
שניאה (הבחוב) אין תקטורת (נושם באדום)	√	√	итпа
התאמה עדכון בדיקת החלמת המים האטומטית מצב חיסכון בחשמל	<b>V</b>	√	כתום נושם
התעורר להסעלה התעוררות ממסך חשוך	A	×	אור מטאור צבעוני

# 3.1 תחנת בסיס

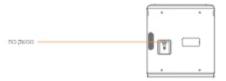
# חזית (מכסה סגור)



# חזית (מכסה פתוח)



#### THE



#### כיצד לתחזק את מודול ניקוי הבסיס

 קרע את סמרטוט לוח הבסים בכיון המצוין, יישר את סמרטוט הבסים החדש עם אטב הקרס ולחץ עליו עד שהוא מקובע היטב.

• תלוש את סמרשט הבסים. שטוף אותו במים נסים והשתמש בו שוב לאחר 2000 000



# התקן את מודול ניקוי הבסיס

# 1.3 ארגן את הסביבה הביתית



ב. מתח את דלתות החדרים לניסוי וסדר את הרהינים כר שינואורו מסום רב



נובה טיפוס מכעולים

ד. נובה תציית המכשל המרבי הוא 20 מ"מ והרובוט אינו יכול להיכנס לחדרים

• המוך את הרובוט, יישר את מודול הניקוי של לות הבסיס עם החריץ ולחץ עליו עד שייכוס למסומו בנסיטה.



# 3. כיצד להשתמש

למני השימוש ברובוט. אנא ודא שסיימת את ההתקנה ואת הגדרת תחנת הבסים במרק:



ככל האסשר לניקו.



עם נובה סף של מעל 20 מ"מ. אתה יכול לרכוש רמסת סף של נרוואל כדי לעזור לחבוט לטמס מעל מכעולים.



א. הסראת הכלנו מהרצמה, למשל, ככלים מסתרים, סמרטוטים, נעלי בית. DITROIDED.



נ. השאר דלתות אחרות סנורות והחקן את הגדר כדי למנוע מהרובוט להיכנס לאחרים ובוהים או נחוכים.



ה. אל תעמוד מול הרובוט. על הסף או במעברים צרים כדי למנוע מחדל.

# החלף את שקית האבק של תחנת הבסיס

- המר את הביסוי הקדמי של תחנת הבסים. • משור את הטבעת המעלה למשן התציבדי לשלוף ולהשליך את שקית האבק.
- הכנס את שקית האבק החדשה לתוך החריץ בכיונו המנטין עד שהיא מונעת
  - · entrinen excos egrapor nen nen ecolo.



#### 2.הכנה לפני השימוש התקן את מברשות הצד הסר את המגן מוקצף למניעת התנגשות

• הרם את מדבדות המכסה העלינו כדי למתוח את המכסה העלינו של הרובוט ולהסיר את המגן מוקצף למניעת התנגעות. + סטר את המכסה העליון של הרובוע.



#### התקן את חומר הניקוי לרצפה

- הסר את המכסה הקדמי של תחנת הבסים, המנה את המכסה של חומר הניקוי לרצמה אל תחנת הבסיס (אל תסיר את המכסה: וודא שמדכקת האיטום מוסרת), ודחף אותו אוסקית לתוך מת תומרי הניקוי. - כאשר חומר הניקוי נמצא במקומו, החזר את המכסה הקדמוי של תחנת הבסים לאחור.



#### הגדרות אתחול

דחוף את הרובוט לתחנת הבסיס כשהמצלמה מונה החוצה. תחנת הבסיס תצמצף פעם אחת כדי לציין שהטעינה הצליחה והרובוט יפעיל את עצמו JUSTEAU DE STEVE



#### חבר וקשר את הרובוט באפליקציה

הורד את אמליקציית נרוואל ומעל למי ההוראות לחיבור וקשירת הרובונו.

לחץ את מברשות הצד לתוך החריצים כפי שמצוין בצבע עד שהן יכנסו למקומן

• הנות את בשפת ההארכה על הבצפה ודחף אותה לתחתית תחנת הבסיס עד

- השאירו חלל מחוח של למחות מער אחד למני תחנת הבסים כדי שהרובוט יוכל

- מתח את מיכל המים הנקיים ומלא אותו במים נקיים אל תעבור את סימון

- סנור את מכסה מיכל המים הנקיים והכנס את מיכל המים הנקים בחזרה

מקם את תחנת הבסיס

שתיכוס למסומה בנסשה.

הוסף מים נקיים

ממלס המים (מקס')

לחחנת הבסים.

להיכנס ולצאת מתחנת הכסים.

סיפים: אל חנית את תחנת הבסים קרוב למקור חום.

חבר את כבל החשמל בחלק האחורי של תחנת הבסים.

בדף מכשיר האסליקציה, הקש על "הנדרות" = "מכשיר" ולאחר מכן לחץ והחוק את "הפעל מחדש את התבוט" למשך 10 שניות כדי להפעילו,לנבות את מצב החיסמן - מצב החיסטון בחשמל זמין חק בצמון אמריקה



# 2.3מיפוי

למני ניקוי בית חדש. הרובוט צריך לחשור את הסביבה וליצור ממה. למני הניקוי במעם הראשונה, תוכל להמעיל את המיסוי על ידי לחיצה קצרה על לחצו ההתחלה/עצירה כל בתחנת הבסים או הסשה על "התחל מימוי" באסליקציה.

ב. לאחר יצירת ממה, ניתן לערור אותה באמליקציה.

2. נא לא להדיז את תחנת הבסים לאחר ינירת מומה, או שיהיה עליך להמעיל מחדש את המיסוי. אם רחשים גדולים בבית מסודרים מחדש, מומלץ ליצור מסה חדשה.

# 4.פרמטרים

#### 1.4 מפרטים

רובוט	תחנת בסיס
D*D 109.6*350*355 :RI™D	IO*10 388.3*462*430.8 : INITIO
משקל: 4.5 ק"ג	משקל: 12.3 ק"נ
מוללה: mAh 5000s	AC 220V-240V 50/60Hz : nantto norso AC 100-127V 50/60Hz
=== 14.4V:10TI0 DDI0	20V === 2.0A :תוזרת מדורת 20V
W65 - 2470 στο Α	ביות: (אינה: W45 מדונה: W45 מדונה: W45 מדונה: ש45 מדונה: ש45 מדונה: מדונה: (אינה: ש45 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה: ש450 מדונה:
ng . nji	
סרוסוקול ה/JEEE 802.11b/g/n	
עווח תדרים: 2412–2412 מנה הרץ	
מקמ' כוח מעדר (EIRP) מקמ' כוח מעדר	
בלוטות	בלוטות
מרוטוקול: BLE s.ū	8LE 5.0 : 8LE
טווח חדרים: 2480-2402 מנה הרץ	עווח מדרים: 2480-2402 מנה הרץ
מקסימום כוח משדר (Eliki): sindbini	מקסימום כוח משדר (EIRP): 10dBms

	סוללה (רובוט)
ויחידו	כמות מארז סוללה לחבילה:
סוללת ליחיום נטענת	סוג סוללה:
U7s 14.4	מתח בומינלי:
nitro 8	כמות תאי סוללה לכל חבילת סוללה: 8
72 "W*5004 5000	קיבולת מדורנת, אנרגיה מדורנת:

#### 3.3 ניקוי

לפני משימת ניקוי, אנא ודא שלרובוט יש רמת סוללה נאותה, אותה ניתן לראות באסליקציה.

# בחר מצבי ניקוי

המוצר מגיע עם ארבעה מצבי ניקוי מובנים: שאיבה, ניגוב, שאיבה וניטב, שאיבה ואז נינוב. אתה יכול לבחור ולהתאים פרסטרים כמו מחחרי ניקוי, עיקה ולחות מגב עבור כל מצב באפליקציה.

#### הגדר את פריאו מיינד

- הסריאו מיינד הוא עוזר ניקוי אינטלינוטי. כאשר הסריאו מיינד מומעל, הרובוט יכול:

- להגדיר פרמטרים של ניקוי בהתבסס על הנחונים הסביבחיים שנאססו על ידי חיישנים;
  - לשפר את הניקף מקצה לקצה.

  - אתה יכול להסעיל את פריאו מיינד בשני דרכים: • בחר את פריאו מיינד במצבי הניסו באסליסציה:
- בחר את פריאו מיינד במצבי הניקוי באפליקציה;
- לחיצה קצרה על לחצו 🙆 ההסעלה/כיבוי של פריאו מיינד בתחנת הבסים. כאשר המחוון נדלק, זה מסמן שפריאו מיינד מועל.

# התחל במשימת ניקוי

אתה יכול להסעיל את הרובוט לניקוי בשלושה דרכים:

- הקש על 🕦 לחצן התחל ניקוי באסליקציה:
- לחיצה קצרה על לחצן התחלה/עצירה 🔥 ברובוט כדי להתחיל בניקו. הרובוט יסעיל את מצב השאיכה כברירת מחדל:
- לחשה קצרה על לחצו 👌 התחלה/עצירה בתחנת הבסיס כדי להתחיל בניקוי. הרובוט יסעיל את מצב השאיבה והגיעוב כברירת מחדל;
  - הערה: מיתן להתאים את מצב הניקני ולהגדיר פרונטרים נוסמים של ניקני באפליקניה.

#### השהה/המשך את המשימה הנוכחית

- אתה יכול להשהות/לחדש את המשימה הנוכחית בשלוש דרכים:
  - הקש על לתצן 🕟 השהה', 🕜 המשך באמליקציה;
  - לחיצה קצרה על לחצן החחלה/עצירה 🐧 ברובוט:
  - לחיצה קצרה על לחצן כ התחלה/עצירה בתחנת הבסים.

#### שטיפת מגב

ניתן לשנות את מספר ריצות הגיעוב והחזרות באמליקציה לפני תחילת הניקוי, ולא ניתן לשנות אותו במהלך משימת הניקוי הנוכחית.

#### סיים את המשימה הנוכחית

יטיים את המשימה הנוכחית. הרובוט ינווט את עצמו בחזרה לתחנת הבסיס עם סיום הניקוי. אתה יכול להציע את דות הניקוי הגובתי באמליקציה.

אם הרובוט מוגדר לרוצות ניקוי מרובות או שהשטח לניקוי גדול, הרובוט יחזור אוטוטטית לתחנת הבסיס לשטיפת המגב.

- אתה יכול לסים את המשימה באומן ידני בשלוש הדרכים הבאות:
- לחץ והחזק את לתצן הסיום 🗿 למשך 2 שניות באמליקציה:
  - לחיצה קצרה על לחצון הבית-אפר D ברובוט:

# ייבוש וחיטוי

לאחר הניעוב האחרון, הרובוט יחזור לתחנות הבסיס לשטיסת מגב וייבוש. ניתן לשנות את זמן הייבוש באסליקציה. אתה יכול גם להתחיל שטיסה וייבוש מגב באומן ידני בשחי הדרכים הבאות:

- הקש על 🚣 כמתור שטיסה וייבוש מגב באמליקציה;
- לחיצה קצרה על הלחצן 🔬 שטיסה וייבוש מוגב בתחנת הבסים.



# 1. Produit en un coup d'œil

# 1.1 Liste de vérification

# Pièces principales



Robot ×1 (y compris bofte de collecte de poussière ×1, module de vadrouille ×2)



Station de base \* 1 (y compris base de nettoyage \* 1, plateau de nettoyage \* 1, réservoir deau propre \* 1, réservoir deau sale \* 1, sac à poussière de la station de base \* 1)

#### Accessoires



Balai latéral × 2 (Accessoire)



Cordon d'alimentation de la station de base × 1



Détergent pour sol ×1 (Accessoire)



Sac à poussière de la station de base × 1 (Accessoire)



Module de nettoyage des plinthes ×1 (Accessoire)



Chiffon de nettoyage des plinthes × 3 (Accessoire)



Rampes d'extension × 1



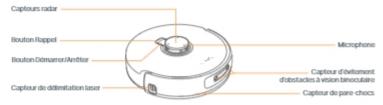
Boîte à poussière remplaçable × 1 (Accessoire)



Filtre de bofte à poussière \* 1 (Accessoire)

# 1.2 Robot

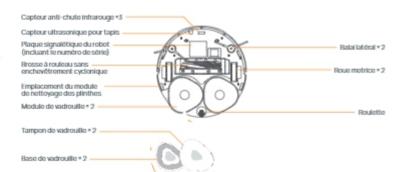
#### Avant (couvercle supérieur fermé)



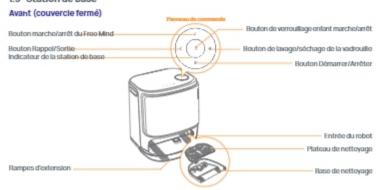
# Avant (couvercle supérieur ouvert)



#### Fond du robot



# 1.3 Station de base



# Avant (couvercle ouvert)



#### Dos



# 1.4 Boutons et Indicateurs

#### Boutons du robot

Bouton		Action	Fonction	
Démarrer/ Arrêter		Appuyer briëvement	Démarrer/mettre en pause/reprendre la tâche actuelle	
		Maintenir enfoncé pendant 2 secondes	Allumer/éteindre	
Rappel	Ď Hymn	Appuyer briëvement	Retourner à la station de base	
		Appuyer briëvement	Entrer en mode d'appariement	
Réinitialise	f *	Maintenir enfoncé pendant 5 secondes	Désassocier le compte et effacer les données utilisateur	
		Maintenir enfoncé pendant 10 secondes	Réinitialisation aux paramètres d'usine	

#### Boutons de la station de base

Bouton	Action	Fonction
	Appuyer briëvement	Démarrer/mettre en pause/reprendre la tâche actuelle
Þ	Maintenir enfoncé pendant 2 secondes pendant une fâché	Terminer toutes les tâches
O O	Appuyer briévement	Rappel/Sortie
Δ	Maintenir enfoncé pendant 2 secondes	Activer le verrouillage enfant
a	Maintenir enfoncé pendant 2 secondes	Désactiver le verrouillage enfant
0	Appuyer briëvement	Activer/désactiver le Freo Mind
	Appuyer briévement	Démarrer/annuler le lavage et le séchage de la vadrouille
0	Maintenir enfoncé pendant 10 secondes	Vérification de remplissage/décharge automatique
	Maintenir enfoncé pendant 2 secondes	Entrer/sortir du mode d'appariement
D+0	Maintenir enfoncé pendant 2 secondes	Redémarrer la cartographie

## Indicateurs du robot et de la station de base

Indicateur	Indicateur du robot	Indicateur de la station de base	Signification
Blanc fixe	4	a/	Modewalle
Blanc dignolant	4	A	Valle
Bleu en rotation dynamique	. 4	A	Täche en cours Démarrage de l'appareil (robot)
Respiration bleue dynamiqu	ne √	A	Täche en pause
Houge	4	A	Erreur (dignotante) Aucune communication (rouge dignotant)
Orange clignotant	4	4	Apparlement Mise å jour Vérification de féchange automatique d'eau Mode d'économie d'énergie
Lumière météore colorée	×	N.	Révell pour mise sous tension Révell à partir d'un écran sombre

# 2. Préparation Avant Utilisation

#### Installer les balais latéraux

Appuyez sur les balais latéraux dans les fentes indiquées par la couleur jusqu'à ce qu'ils s'encienchent en place.



#### Placer la station de base

- Branchez le cordon d'alimentation à l'arrière de la station de base.
- Placez la rampe d'extension sur les det enfoncez-la dans le bas de la station de base lusqu'àce qu'elle s'en denche en place.
- Laissez un espace ouvert d'aumoins l'imêtre de long devent la station de base pour que le robot puisse entrer et sortir de la station de base.

Consails: NE placez PAS la station de base près d'une source de chaleur.



#### Ajouter de l'eau propre

 Ouvrez le réservoir d'eau propre et remplissez-le d'eau propre (NE PAS dépasser la marque de niveau d'eau MAX).
 Retermez le capuchon du réservoir d'eau propre et replacez le réservoir d'eau propre dans la station de base.



# Connectez et liez le robot dans l'application

Téléchargez l'application Narwal et suivez les instructions pour connecter et lier le robot. Note:

Sur lapage de liapparel de l'application, appuyez sur l'harmètins " » "Apparell' puis maintenez entenció la "Nedfirmanni l'erboti" pendant. 10 secondas pour activar l'idicactive i la mode diconomia d'innergia. — Le mode diconomia d'innergia est disponible uniquement en Américase del Nord.



#### Retirez la mousse anti-collision

- Soulevez l'autocollant du couvercle supérieur pour ouvrir le couvercle supérieur du robot et retirez la mousse anti-collision.
- Refermez le couvercle supérieur du robot.



#### Installer le détergent pour soi

- Retirez le couverde avant de la station de base, orientez le bouchon du délargent ves à station de base (NE retirez pas le bouchon; assurez-vous que fautocollant détanchété est retiré), et poussez horizontalement dans le bac à détenses.
- Lorsque le détergent est en place, replacez le couvercle avant de la station de base.



# Paramètres de démarrage

Poussez le robot dans la station de base avec la caméra orientée vers l'extérieur. La station de base émettra un bip pour indiquer que la charge est réussie et le robot s'allumera et d'ilfusora le message.



# Remplacer le sac à poussière de la station de base

- Retirez le couvercle avant de la station de base.
- Tirez sur l'anneau violet dans le sens de la flèche pour retirer et jeter le sac à poussière.
- Însérez le nouveau sac à poussière dans la fente dans le sens indiqué jusqu'à ce qu'il touche le fond.
- Remettez le couverde avant de la station de base.



#### Installer le module de nettoyage des plinthes

Retournez le robot, alignez le module de nettoyage des plinthes avec la fente et appuyez dessus jusqu'à ce qu'il clique en place.



# Cách Duy Tri Mô-đun Vệ Sinh Gở Chân Tường

- Déchirez le chiffon de plinthe dans le sens indiqué, alignez le nouveau chiffon de plinthe avec la bande de fixation auto-agrippante et appuyez dessus jusqu'à ce qu'il soit soitidement fixé.
- Déchirez le chiffon de plinthe, rincez-le à l'eau propre et réutilisez-le après séchage à l'air.



1 Déchirez 2 Remplacez

# 3. Mode d'emploi

Avant d'utiliser le robot, assurez-vous d'avoir terminé l'installation et la configuration de la station de base au chapitre 2.

# 3.1 Organiser l'environnement domestique



A. Rangez le désordre sur le sol, par exemple les câbles éparpillés, les chiffons, les pantoufles, les vêtements et les livres.



C. Laissez les autres portes fermées et installez une barrière pour empêcher le robot d'entrer dans des zones surélevées ou basses.



E. NE PAS vous tenir devant le robot, sur le seuil, ou dans des allées étroites pour éviter les omissions.

# 3.2 Cartographle

Avant de nettoyer une nouvelle maison, le robot doit explorer l'environnement et créer une carte. Avant le premier nettoyage, vous pouvez déclancher la cartographie en appuyant briévement sur le bouton b Démarrer/Arrêter sur la station de base ou en tapant sur "Démarrer la cartographie" dans l'application.

Uwage:

- Une foisure carte créée, elle peut être modifiée dans l'application.
- Veuillez ne pas déplacer la station de base après la création d'une carte, sinon vous devrez redémanrer la cartographie. Si de gros meubles de voire maison sont réarrangés, il est recommandé de créer une nouvelle carte.



B. Ouvrez les portes des pièces à nettoyer et arrangez les meubles pour laisser le plus d'espace possible pour le nettoyage.



D. La hauteur maximale de franchissement des obstacles est de 20 mm et le robot ne peut pas pénétrer dans des piléces avec une hauteur de seull de plus de 20 mm. Vous pouvez acheter une rampe de seull Narwal pour aider le robot à franchir les obstacles.

# 3.3 Nettoyage

Avant une tâche de nettoyage, assurez-vous que le robot a un niveau de batterie approprié, qui peut être consulté dans Tapplication.

#### Sélection des modes de nettoyage

Le produit est livré avec quatre modes de nettoyage intégrés: Aspiration, Vadrouille, Aspiration et Vadrouille, et Aspiration puis Vadrouille. Vous pouvez sélectionner et ajuster des paramètres comme les cycles de nettoyage, Espiration et l'humidité de la vadrouille pour chaque mode dans l'application.

#### Définir Freo Mind

Le Freo Mind est un assistant de nettoyage intelligent. Lorsque le Freo Mind est activé, le robot peut:

- définir des paramètres de nettoyage en fonction des données environnementales collectées par les capteurs;
- améliorer le nettoyage de bord à bord.

Vous pouvez activer le Freo Mind de deux manières:

- «Sélectionnez le Freo Mind dans les modes de nettoyage dans l'application ;
- Appuyez briévement sur le bouton for Freo Mind Marche/Arrêt sur la station de base. Lorsque le voyant s'allume, cela signifie que le Freo Mind est activé.

#### Démarrer la tâche de nettoyage

Vous pouvez démarrer le robot pour le nettoyage de trois manières:

- Appuyez brièvement sur le bouton b Démarrer/Amêter sur le robot pour démarrer le nettoyage. Le robot activera le mode Aspiration par défaut;
- Appuyez brièvement sur le bouton Demarrer/Arrêter sur la station de base pour démarrer le nettoyage. Le robot activera le mode Aspiration et Vadrouille par défaut;

Note: Vous pouvez ajuster le mode de nettoyage et définir davantage de paramètres de nettoyage dans l'application.

#### Mettre en pause/reprendre la tâche actuelle

Vous pouvez mettre en pause/reprendre la tâche actuelle de trois manières:

- Appuyez sur le bouton (i) Mettre en pause/ (i) Reprendre dans l'application ;
- Appuyez briévement sur le bouton 6 Démarrer/Amêter sur le robot ;
- Apporto: Distriction State of the Double of Designation and the robot.
- Appuyez briévement sur le bouton Démarrer/Amêter sur la station de base.

#### Lavage de la vadrouille

Si le robot est configuré pour plusieurs passages de vadrouille ou si la zone à nettoyer est grande, le robot retournera automatiquement à la station de base pour le lavage de la vadrouille.

Le nombré de passages de vadrouille et de retours peut être modifié dans l'application avant le début du nettoyage et ne peut pas être modifié pendant la tâche de nettoyage en cours.

#### Fin de la tâche actuelle

Le robot retournera automatiquement à la station de base lorsque le nettoyage est terminé. Vous pouvez consulter le rapport de nettoyage actuel dans l'application.

Vous pouvez également terminer manuellement la tâche de trois manières suivantes:

- Appuyez briévement sur le bouton 
   <sup>1</sup> \*\*\* Acqueil sur le robot ;
- Appuyez brièvement sur le bouton () Rappel ou maintenez enfoncé le bouton () Démarrer/Arrêter sur la station de base pendant 2 secondes.

#### Séchage et désinfection

Après la dernière exécution de vadrouille, le robot retournera à la station de base pour le lavage et le séchage de la vadrouille. Le temps de séchage peut être modifié dans l'application.

Vous pouvez également démarrer le lavage et le séchage de la vadrouille manuellement de deux manières suivantes:

- Appuyez sur le bouton ... Lavage et séchage de la vadrouille dans l'application ;

# 4. Paramètres

# 4.1 Spécifications

Robot	Base Station  Dimensions: 430,8*462*588,3 mm	
Dimensions: 355*350*109,6 mm		
Polds: 4,5 kg	Polds: ~12,3 kg	
Batterie: ≥5000 mAh	Entrée nominale: CA 220-240V 50/60Hz CA 100-127V 50/60Hz	
Tension nominale: 14,4V:	Sortie nominale: 20V 2.0A	
Pulssance nominale: 65W	Pulssance nominale: Charge: 45W Chauffage de Feau: 1100W( CA220-240V, 50/60Hz 850-1250W( CA100-127V, 50/60Hz Collecte de poussière: 450W Séchage: 65W	
WI-FI		
Protocole: IEEE 802.11b/g/n		
Plage de fréquence: 2412~2472MHz		
Puissance d'émission maximale (ERP) : <20dBm		
Bluetooth	Bluetooth	
Protocole: BLE 5.0	Protocole: BLE 5.0	
Plage de fréquence : 2402-2480MHz	Plage de fréquence : 2402-2480MHz	
Puissance d'émission maximale (ERP): ≤10dBm	Puissance d'émission maximale (ERP): <10dBm	

Batterie (Robot)		
Quantité de biocs de batterie par bloc:	1pcs	
Type de batterie:	Batterie lithium-ion rechargeable	
Nominal Gerilim:	14.40 ===	
Quantité de cellules par bloc de batteries:	8 pcs	
Capacité nominale, énergie nominale:	5000mAh, 72Wh	



WWW.NARWAL.COM

Copyright © 2024 Yunjing Intelligence Innovation (Shenzhen) Co., Ltd. All Rights Reserved.
NARIWANEAdemark of Yunjing Intelligence Innovation (Shenzhen) Co., Ltd.

Droits d'auteur © 2024 Yunjing Intelligence Innovation (Shenzhen) Co., Ltd. Tous droits réservés.

NARWAL est une marque de commerce de Yunjing Intelligence Innovation (Shenzhen) Co., Ltd.

Manufacturer/Fabricant : Yunjing Intelligence Innovation (Shenzhen) Co., Ltd.

Address/Adresse: RoomA2901, Yunzhongcheng, Building I, Vanke Yuncheng VI, Dashi 2nd Roed, XIII
Community, XIII Street, Nanshan District, Shenzhen, Guangdong, China

