

Normes	Bande	Liaison montante (MHz)	Liaison descendante (MHz)	Puissance RF max. en sortie	GNSS	Bande de fréquences
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/GLO-NASS/BDS/ Galileo/ QZSS	1559 à 1592 MHz
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2		
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2		
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2		
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2		
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2		
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] Le temps de charge s'applique lorsque le robot revient automatiquement à la station de charge quand la batterie est faible.

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

Remarque : les caractéristiques sont sujettes à changement au fur et à mesure que nous améliorons continuellement notre produit. Pour obtenir les renseignements les plus récents, veuillez consulter notre site Web à l'adresse <https://global.dreametech.com>.

Instrucciones originales

Índice

1 Instrucciones de seguridad	P83
2 Presentación del producto	P87
3 Instalación	P89
4 Preparación para el primer uso	P92
5 Trazar el mapa de su jardín	P97
6 Operación	P103
7 Aplicación Dreamehome	P106
8 Mantenimiento	P109
9 Batería	P113
10 Almacenamiento en invierno	P113
11 Transporte	P113
12 Solución de problemas	P114
13 Especificaciones	P118

1 Instrucciones de seguridad

1.1 Instrucciones generales de seguridad

- Evite utilizar la máquina y sus periféricos en condiciones meteorológicas adversas, especialmente cuando exista riesgo de tormentas eléctricas.
- Lea atentamente y comprenda el manual del usuario antes de utilizar el producto.
- Utilice únicamente el equipo recomendado por Dreame con el producto. Cualquier otro uso es incorrecto.
- No permita que haya niños cerca de la máquina ni que jueguen con ella cuando esté en funcionamiento.
- No utilice el producto en zonas donde las personas no estén enteradas de su presencia.
- Cuando utilice el producto manualmente con la aplicación Dreamehome, no corra. Camine siempre, fíjese dónde camina en las pendientes y mantenga el equilibrio en todo momento.
- Evite utilizar el producto cuando haya personas, especialmente niños o animales, en la zona de trabajo.
- Si utiliza el producto en zonas públicas, coloque señales de advertencia alrededor de la zona de trabajo con el siguiente texto: "¡Advertencia! ¡Cortacésped automático! ¡Manténgase alejado de la máquina! ¡Supervise a los niños!".
- Utilice calzado resistente y pantalones largos cuando opere el producto.
- Para evitar daños al producto y accidentes con vehículos y personas, no establezca zonas de trabajo o trayectorias de transporte que atraviesen vías públicas.
- No toque las piezas móviles peligrosas, como el disco de cuchillas, antes de que se haya detenido por completo.
- Busque ayuda médica en caso de lesión o accidentes.
- **APAGUE** el producto antes de desatascarlo, realizar tareas de mantenimiento o examinarlo. Si el producto vibra de forma anormal, inspeccione si está dañado antes de volver a ponerlo en marcha. No utilice el producto si alguna pieza está defectuosa.
- No instale el cable principal en zonas donde el producto pueda cortar. Siga las instrucciones proporcionadas para la instalación del cable.
- Utilice únicamente la estación de carga incluida en el paquete para cargar el producto. El uso incorrecto puede provocar descargas eléctricas, sobrecalentamiento o fugas de líquido corrosivo de la batería. En caso de fuga de electrolito, lave con agua/agente neutralizante y busque ayuda médica si el líquido corrosivo entra en contacto con los ojos.
- Cuando conecte el cable principal a la toma de corriente, utilice un dispositivo de corriente residual (RCD) con una corriente de disparo máxima de 30 mA.
- Utilice únicamente baterías originales recomendadas por Dreame. La seguridad del producto no puede garantizarse con baterías no originales. No utilice baterías no recargables.
- Mantenga cualquier cable de alimentación o alargador alejado del área de trabajo para evitar daños en los cables que puedan provocar el contacto con partes bajo tensión.
- Las ilustraciones utilizadas en este documento son solo de referencia. Consulte los productos reales.
- Nunca permita que los niños o las personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas o con falta de experiencia y conocimientos, o personas no familiarizadas con estas instrucciones utilicen la máquina. La normativa local puede restringir la edad del operario.
- No conecte ni toque un cable dañado hasta que esté desconectado de la toma de corriente. Si el cable se daña durante el funcionamiento, desconecte el enchufe de la toma de corriente. Un cable desgastado o dañado aumenta el riesgo de descarga eléctrica y debe ser sustituido por personal de servicio.
- No empuje el producto con fuerza o rapidez, ya que podría dañarlo.
- Para mantener el cumplimiento del requisito de exposición a RF, debe mantenerse una distancia de separación de 13.8 in entre el dispositivo y la persona.
- **ADVERTENCIA:** Para recargar la batería, utilice únicamente la unidad de alimentación desmontable suministrada con este aparato.
- No transporte el producto desde los lados izquierdo o derecho. Se recomienda usar guantes durante el transporte.

1.2 Instrucciones de seguridad para la instalación

- Evite instalar la estación de carga en zonas donde la gente pueda tropezar con ella.
- No instale la estación de carga en zonas donde exista riesgo de agua estancada.
- No instale la estación de carga, incluidos sus accesorios, a menos de 23.6 in de cualquier material combustible. El mal funcionamiento o el sobrecalentamiento de la estación de carga y de la fuente de alimentación pueden presentar un riesgo de incendio.

1.3 Instrucciones de seguridad para la operación

- Mantenga las manos y los pies alejados de las cuchillas giratorias. No coloque las manos o los pies cerca o debajo del producto cuando esté encendido.
- No levante ni mueva el producto cuando esté encendido.
- Utilice el modo de estacionamiento o **APAGUE** el producto cuando haya personas, especialmente niños o animales, en la zona de trabajo.
- Asegúrese de que no haya objetos como piedras, ramas, herramientas o juguetes sobre el césped. De lo contrario, las cuchillas podrían dañarse al entrar en contacto con un objeto.
- No coloque objetos encima del producto ni de la estación de carga.
- No utilice el producto si el botón PARAR no funciona.
- Evite colisiones entre el producto y personas o animales. Si una persona o un animal se cruza en la trayectoria del producto, deténgalo inmediatamente.
- **APAGUE** siempre el producto cuando no esté en funcionamiento.
- No utilice el producto simultáneamente con un aspersor emergente. Utilice la función Programar para asegurarse de que el producto y el aspersor emergente no funcionen al mismo tiempo.
- Evite colocar un canal de conexión donde haya instalados aspersores emergentes.
- No utilice el producto en presencia de agua estancada en la zona de trabajo, como en caso de lluvia intensa o encharcamiento de agua.

1.4 Instrucciones de seguridad para el mantenimiento

- **APAGUE** el producto cuando realice tareas de mantenimiento.
- Después del lavado, asegúrese de colocar el producto en el suelo en su orientación normal, no boca abajo.
- No invierta el producto para limpiar el chasis. Si lo invierte para limpiarlo, asegúrese de volver a orientarlo correctamente. Esta precaución es necesaria para evitar que entre agua en el motor y pueda afectar al funcionamiento normal.
- Desconecte el enchufe de la estación de carga o accione el dispositivo de desactivación antes de limpiar o realizar tareas de mantenimiento en la estación de carga.
- No utilice lavadoras de alta presión ni solventes para limpiar el producto.

1.5 Seguridad de la batería

Las baterías de iones de litio pueden explotar o provocar un incendio si se desmontan, sufren un cortocircuito, se exponen al agua, al fuego o a altas temperaturas. Manéjelas con cuidado, no desmonte ni abra la batería y evite cualquier forma de abuso eléctrico/mecánico. Guárdelas alejadas de la luz solar directa.

1. Utilice únicamente el cargador de batería y la fuente de alimentación suministrados por el fabricante. El uso de un cargador y una fuente de alimentación inadecuados puede provocar descargas eléctricas y / o sobrecalentamiento.

2. ¡NO INTENTE REPARAR NI MODIFICAR LAS BATERÍAS! Los intentos de reparación pueden provocar lesiones personales graves, debido a explosiones o descargas eléctricas. Si se produce una fuga, los electrolitos derramados son corrosivos y tóxicos.






3. Este aparato contiene baterías que solo pueden ser sustituidas por personal cualificado.

1.6 Riesgos residuales

Para evitar lesiones, utilice guantes de protección al sustituir las cuchillas.

1.7 Símbolos y calcomanías

	<p>ADVERTENCIA - Lea las instrucciones de uso antes de utilizar la máquina.</p>
	<p>ADVERTENCIA - Manténgase a una distancia prudencial de la máquina cuando la utilice.</p>
	<p>ADVERTENCIA - Accione el dispositivo de desactivación antes de trabajar en la máquina o levantarla.</p>
	<p>ADVERTENCIA - No monte en la máquina. No toque la cuchilla giratoria.</p>
	<p>ADVERTENCIA - No está permitido eliminar este producto como residuo doméstico normal. Asegúrese de que el producto se recicle de acuerdo con los requisitos legales locales.</p>

	Este producto cumple las directivas CE aplicables.
	Clase III
	Antes de cargar, lea las instrucciones.
	Corriente continua
	Clase II

USO PREVISTO

El producto de jardinería está destinado al corte doméstico del césped. Está diseñado para cortar con frecuencia a fin de mantener un césped más sano y con mejor aspecto que nunca. Dependiendo del tamaño de su césped, su cortacésped puede programarse para funcionar a cualquier hora o frecuencia. No está diseñado para cavar, barrer o limpiar la nieve.



Por la presente, TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. declara que el equipo de radio modelo Dreame MXXA7300/MXXA7301/MXXA7302 cumple con la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración de conformidad de la UE está disponible en la siguiente dirección de Internet: <https://global.dreame.tech.com/pages/declaration-of-conformity>.

El producto cumple la normativa PSTI del Reino Unido; el texto completo de la declaración de conformidad está disponible en la siguiente dirección de Internet: <https://global.dreame.tech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Para consultar el manual electrónico detallado, visite <https://global.dreame.tech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Aviso sobre seguridad de la red

Para garantizar el funcionamiento seguro de este dispositivo en entornos de red, se proporciona la siguiente información:

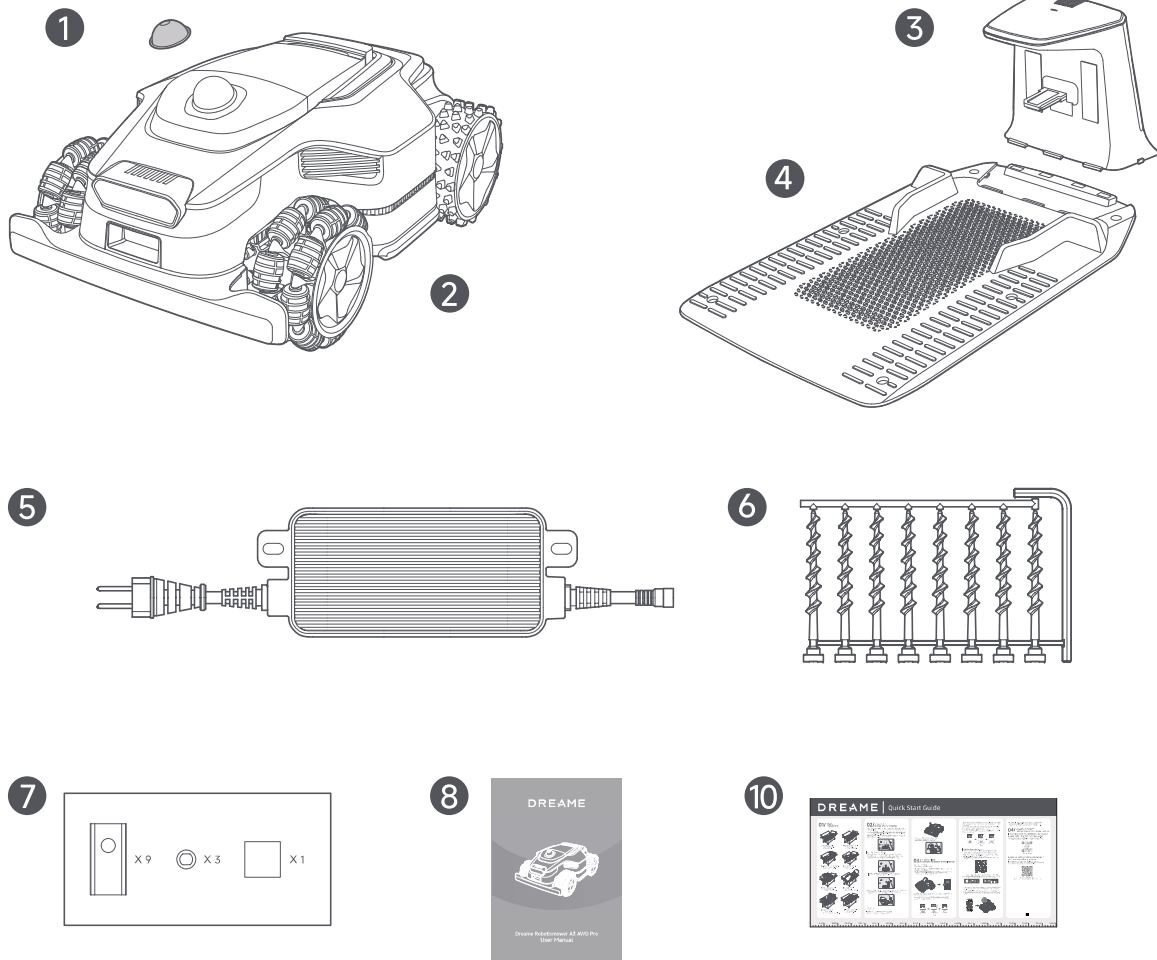
Este dispositivo está equipado con múltiples capacidades de comunicación en red, incluido un puerto Ethernet (RJ-45), un módulo inalámbrico Wi-Fi y una interfaz de depuración USB. Al iniciar el sistema, los siguientes servicios de red están habilitados de forma predeterminada:

- **Servicio de configuración web (HTTP/HTTPS):** Escucha en el puerto 80 (HTTP) y el puerto 443 (HTTPS) para la configuración local y la supervisión del estado. Para evitar la fuga de información, se recomienda desactivar el servicio HTTP inmediatamente después de la instalación, habilitar solo HTTPS e implementar un certificado TLS de confianza.
- **Transmisión del dispositivo (mDNS/SSDP):** Se utiliza para la detección automática mediante la transmisión de información sobre los dispositivos dentro de la red de área local (LAN). Si estos no son necesarios, se recomienda desactivar estos servicios para reducir el riesgo de ser escaneado.
- **Interfaz USB:** Se utiliza para actualizaciones locales de firmware y extracción de registros. Cuando el modo de depuración está habilitado, puede exponer los permisos de acceso a los archivos del sistema. Se recomienda restringir el uso únicamente al personal autorizado y desactivar esta interfaz cuando el dispositivo no esté en mantenimiento.

Para obtener información detallada sobre los procedimientos de configuración, consulte la sección *Preparación para el primer uso* de la guía.

2 Presentación del producto

2.1 Contenido de la caja



1 Cubierta protectora del LiDAR

2 Robot cortacésped

3 Torre de carga (con cable de extensión de 393.7 in)

4 Placa base

5 Fuente de alimentación

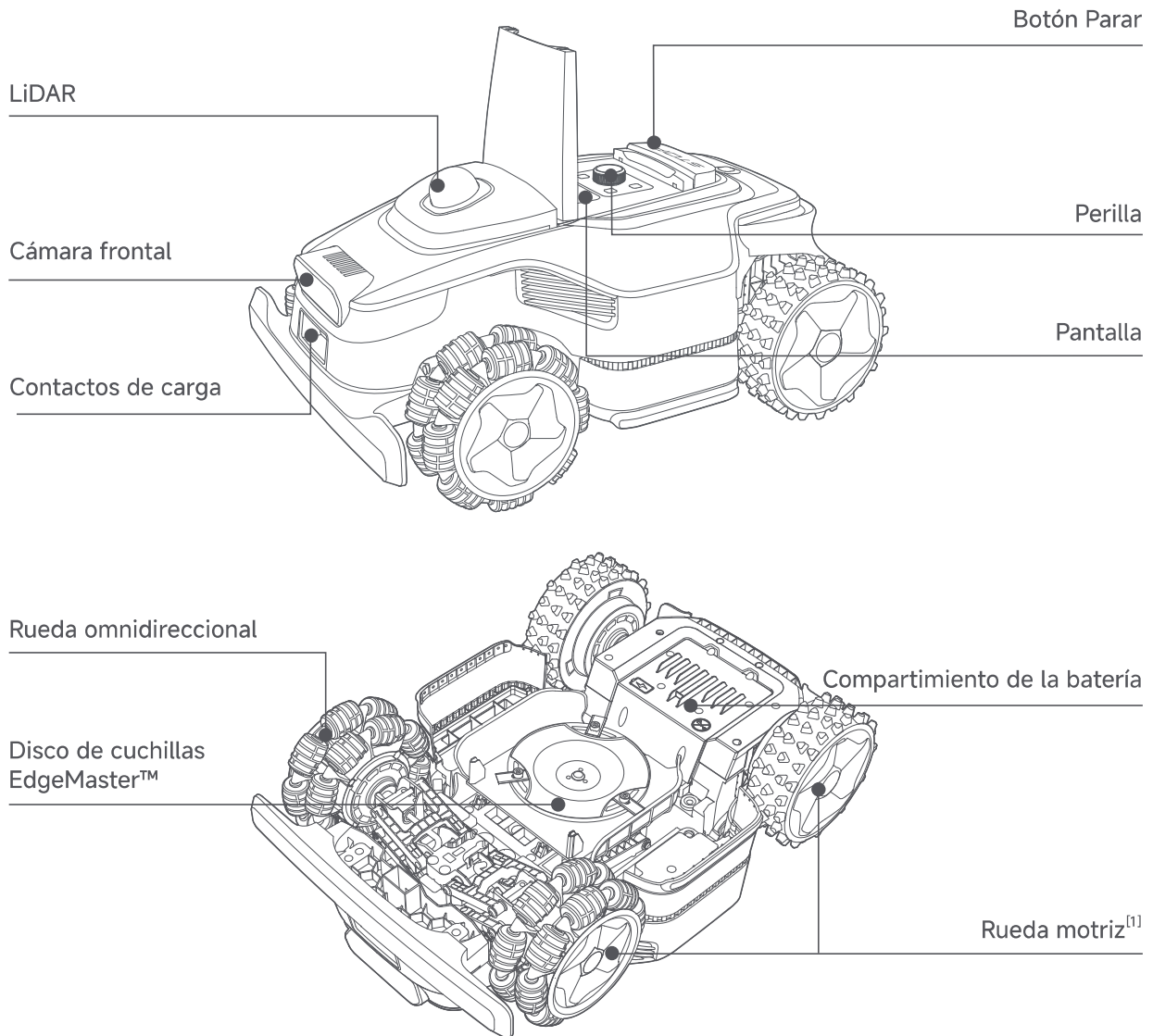
6 Tornillos × 8, llave hexagonal

7 Cuchillas de repuesto × 9, soportes × 3, paño sin pelusa

8 Manual del usuario

9 Guía de inicio rápido


2.2 Descripción general del producto

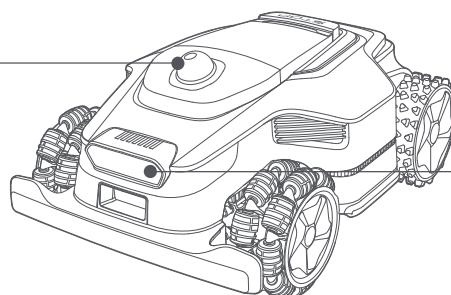


[1] Equipado con motores en el buje.

2.3 OmniSense™ 3.0: sistema de detección 3D ultrapreciso con cámara con IA

Lleve el cuidado del césped al siguiente nivel con OmniSense™ 3.0, un innovador sistema de detección 3D ultrapreciso equipado con una cámara HDR asistida por algoritmos, que proporciona una percepción más completa y detallada del entorno 3D del jardín.

 OmniSense™ 3.0
Sistema de detección 3D
ultrapreciso



Evasión de obstáculos
omnidireccional en 3D
mejorada por IA



2.4 Servicio de enlace con conectividad GPS y 4G

El robot está equipado con el servicio de enlace, que ofrece conectividad a la red móvil 4G.

Activar el Servicio de enlace

Encienda su robot y el servicio de enlace se activará automáticamente.  se iluminará en la pantalla del robot y en la aplicación, lo que indica que la activación se ha realizado correctamente. Puede ver el estado de uso del servicio de enlace en **Conexiones** dentro de la aplicación.

Con el servicio de enlace activado, puede supervisar de forma remota el estado de su robot e iniciar tareas de cortar el césped sin necesidad de conexión Wi-Fi. Además, cuenta con un GPS integrado para el seguimiento de la ubicación en tiempo real, lo que mejora las capacidades antirrobo del robot. Puede rastrear su ubicación en cualquier momento, desde cualquier lugar, y recibir notificaciones si se mueve fuera del área designada en el mapa.

El servicio Link entra en vigor a partir del momento de la activación, de acuerdo con la configuración del producto que compró.* Para extender el servicio al vencimiento, póngase en contacto con el equipo de servicio postventa de Dreame a través de: support.na@dreame.tech.

*Consulte el período gratuito restante del servicio Link en la aplicación, o póngase en contacto con el equipo de servicio posventa de Dreame para obtener más detalles.

2.5 Sensores

Nombre	Descripción
LiDAR	Obtiene información ambiental y facilita el posicionamiento del robot, la evasión de obstáculos y la detección de agua y suciedad. Alcance de detección (a 100 klx): 1574.8 in con una reflectividad del 10 %; 2755.9 in con una reflectividad del 80 % Campo de visión: 360° (horizontal) × 59° (vertical).
Cámara frontal	Detecta obstáculos, límites del césped y presencia humana. Ángulo de visión: 89° (horizontal), 58° (vertical), 97° (diagonal) Resolución: 2 MP.
GPS	El robot tiene una función GPS integrada. Puede seguir la ubicación en tiempo real del robot en Google Maps a través de la aplicación.

3 Instalación

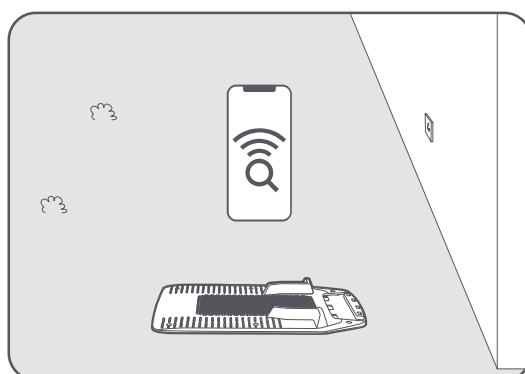
3.1 Seleccione una ubicación adecuada

- Coloque la placa base en una superficie nivelada cerca del borde del césped y de una toma de corriente. Colóquela en una zona con una señal Wi-Fi potente.

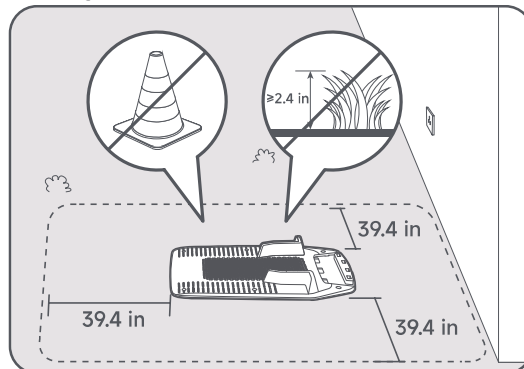
Nota: Utilice su dispositivo móvil para comprobar la intensidad de la señal Wi-Fi de la ubicación. Una señal Wi-Fi potente garantiza una conexión estable entre el robot y la aplicación.

Importante: Asegúrese de que el suelo sea lo suficientemente blando como para permitir la instalación de tornillos.

Importante: Si la estación de carga está en una pendiente, asegúrese de que la inclinación no sea demasiado pronunciada para evitar que el robot se deslice hacia atrás y no pueda acoplarse.

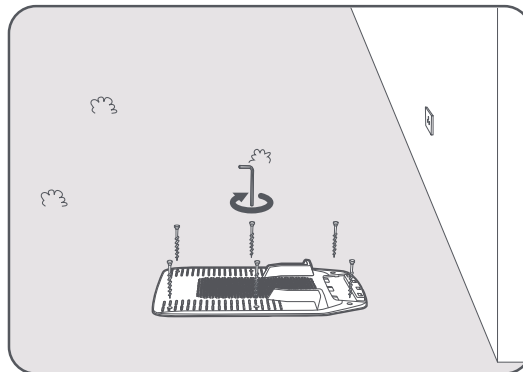


- Mantenga al menos **39.4 in** de espacio libre sin obstáculos a la izquierda, derecha y delante de la plataforma base. Asegúrese de que el césped alrededor del lugar tenga una altura inferior a **2.4 in**. Si el césped está más alto, córtelo primero con un cortacésped manual. El césped alto puede dificultar el regreso del robot a la estación de carga.

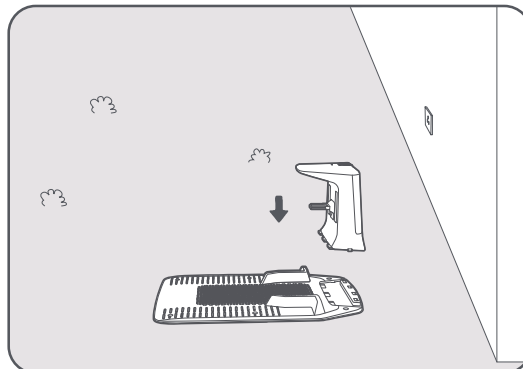


3.2 Instalación de la estación de carga

- 1 Fije la placa base al suelo con los tornillos y la llave hexagonal suministrados.

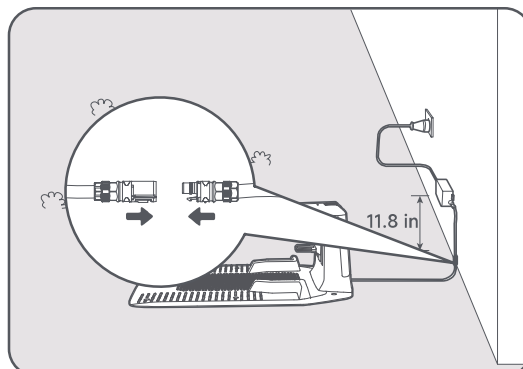


- 2 Inserte la torre de carga en la placa base hasta que escuche un chasquido.

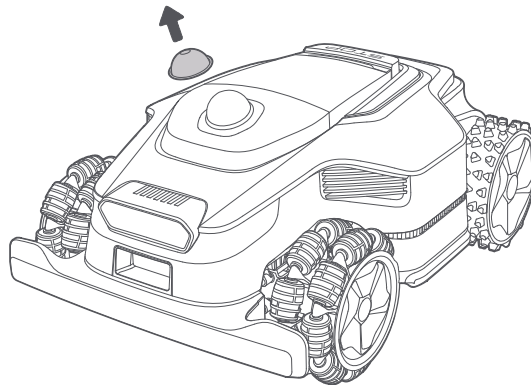


- 3 Conecte la fuente de alimentación a la extensión y, a continuación, conéctela a una toma de corriente. Mantenga la fuente de alimentación a una altura mínima de **11.8 in** del suelo.

Nota: El indicador LED de la estación de carga se iluminará **en azul constante** cuando haya corriente.

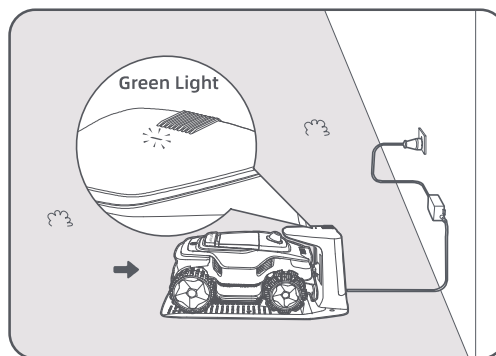


4 Retire la cubierta protectora del LiDAR.



5 Coloque el robot en la estación de carga para cargarlo. Asegúrese de que los contactos de carga del robot y de la estación de carga estén conectados correctamente.

Nota: Si desea añadir un garaje para aumentar la protección, utilice el garaje Dreame a juego, disponible en tiendas locales o en línea. El uso de un garaje que no sea Dreame puede causar problemas durante la recarga.

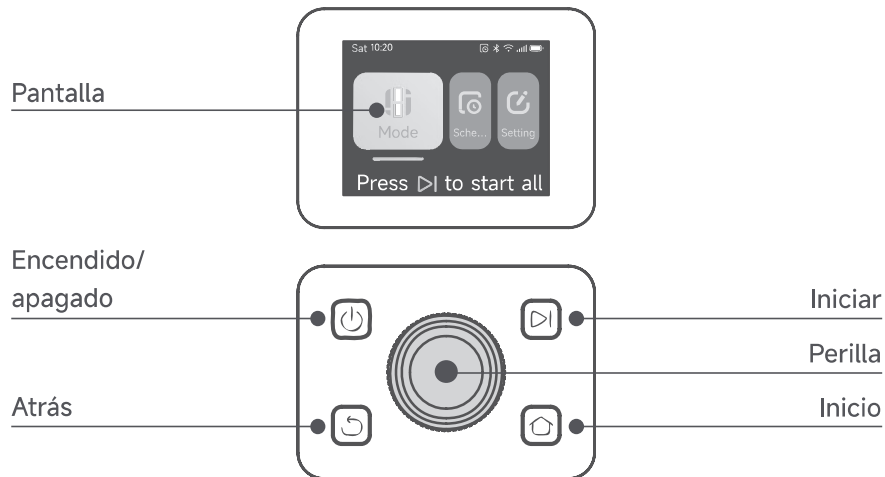


Indicador LED de la estación de carga

Color de la luz indicadora LED	Significado
Rojo intermitente/sólido	1. Hay un problema con la estación de carga (por ejemplo, con la corriente o la tensión de carga). 2. El robot se acopla a la estación de carga pero la carga es anormal (por ejemplo, los contactos de carga tienen un cortocircuito).
Azul sólido	La estación de carga tiene corriente. El robot no está en la estación de carga.
Verde intermitente	El robot se está cargando en la estación de carga.
Verde sólido	El robot está completamente cargado en la estación/fuera del horario de carga.

4 Preparación para el primer uso

4.1 Familiarícese con el panel de control



Pantalla

Ícono	Estado
	Nivel de batería (muestra el nivel actual de la batería)
	Cargando (el robot se acopla correctamente en la estación de carga)
	Bluetooth (el robot se conecta a la aplicación mediante Bluetooth)
	Wi-Fi (El robot se conecta a la aplicación a través de una red Wi-Fi)
	Servicio de enlace (el servicio de enlace está activado)
	Programa (una tarea está programada para hoy y aún no se ha iniciado.)

Controles

Botón	Función
Encendido/ apagado	Para encender o apagar el robot, mantenga pulsado el botón durante 2 segundos. Asegúrese de que no se encuentre en la estación de carga.
Iniciar	Para comenzar el corte de toda la zona o reanudar las tareas pausadas, pulse el botón y cierre la tapa en 5 segundos. La tarea se cancelará si la tapa no se cierra en 5 segundos.
Inicio	Para enviar el robot a la estación de carga, pulse el botón y cierre la tapa en 5 segundos. La tarea se cancelará si la tapa no se cierra en 5 segundos.
Atrás	Para subir un nivel en el menú, pulse el botón .

Controles

Perilla	Para confirmar la selección en los menús, pulse la perilla.
	Para activar el modo de emparejamiento Bluetooth, mantenga pulsada la perilla durante 3 segundos.
	Para navegar por el menú, gire la perilla en sentido horario/antihorario.
Iniciar + Atrás	Para restablecer el robot a los valores de fábrica, mantenga pulsado el botón ▶ y el botón ↺ a la vez durante 3 segundos. El código PIN no se borrará.
Inicio + Atrás	Mantenga pulsado el botón 🏠 y el botón ↺ a la vez durante 3 segundos para acceder a la página Acerca de en Ajustes. La página Acerca de desaparecerá en 5 segundos.
Perilla + Atrás	Para restablecer el código PIN, mantenga pulsados la perilla y el botón ↺ a la vez durante 3 segundos.
Parar	Presione el botón Stop . Debe introducirse el código PIN en el panel de control para reanudar la operación.

Descripción general de la estructura del menú

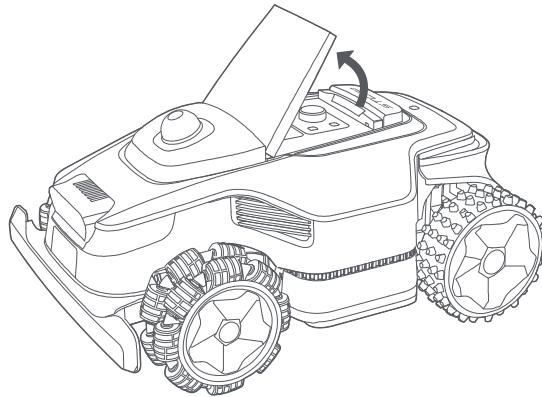


*Puede actualizarse en función de la versión del software.

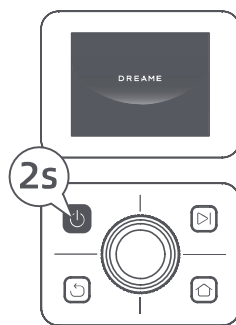
4.2 Ajustes iniciales

Antes de encender el robot por primera vez, hay que realizar algunos ajustes básicos para que el robot esté listo para empezar a funcionar.

- 1 Levante la cubierta superior.

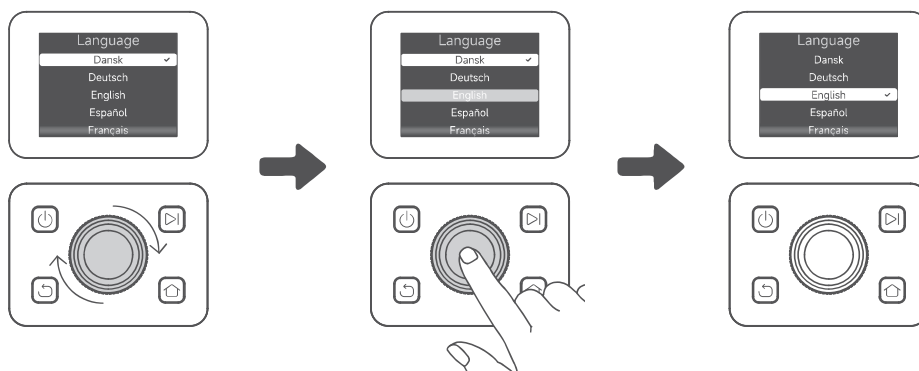


- 2 Mantenga pulsado el botón  del panel de control durante 2 segundos para encender el robot.



- 3 Seleccione el idioma que prefiera

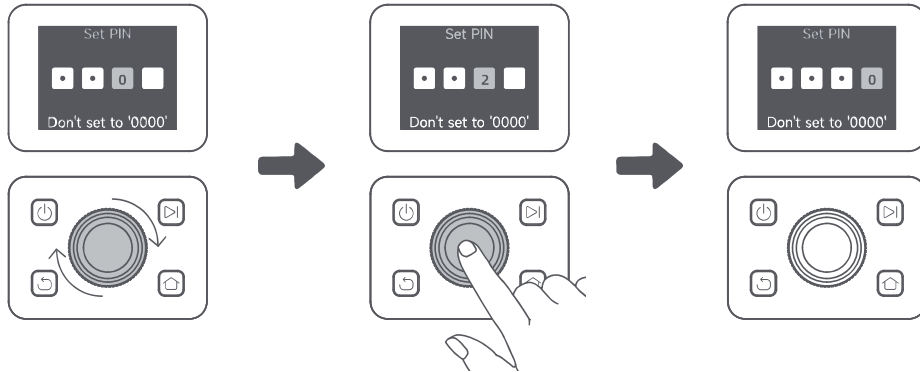
Gire la perilla en el sentido de las agujas del reloj para bajar y en el sentido contrario para subir y seleccionar su idioma. Pulse la perilla para confirmar.



4 Configure el código PIN

1. Gire la perilla para seleccionar un número del 0 al 9. Gire en el sentido de las agujas del reloj para aumentar el número y en sentido contrario para disminuirlo. Pulse la perilla para confirmar y ajustar el siguiente dígito. Para modificar el dígito anterior, gire la perilla en sentido contrario a las agujas del reloj hasta que el número se convierta en 0 y siga girándolo una vez más.

Importante: No ajuste el código PIN a "0000".



2. Introduzca de nuevo el código PIN para finalizar los ajustes del código PIN.

Nota: Si las dos contraseñas no coinciden, vuelva a establecer la nueva contraseña.

5 Conectar el robot a Internet

Escanee el código QR para descargar la aplicación Dreamehome en su dispositivo móvil. Tras la instalación, cree una cuenta e inicie sesión.



También puede descargar la aplicación Dreamehome desde App Store o Google Play.





El robot es compatible con la conectividad 4G e incluye GPS integrado. Sin embargo, para obtener un rendimiento óptimo, recomendamos configurar una conexión Wi-Fi.

Antes de configurar la red:

- Asegúrese de que el robot y su dispositivo móvil están en la misma red Wi-Fi.
- Asegúrese de que su dispositivo móvil esté a menos de **393.7 in** del robot.
- Active la función Bluetooth en su dispositivo móvil.

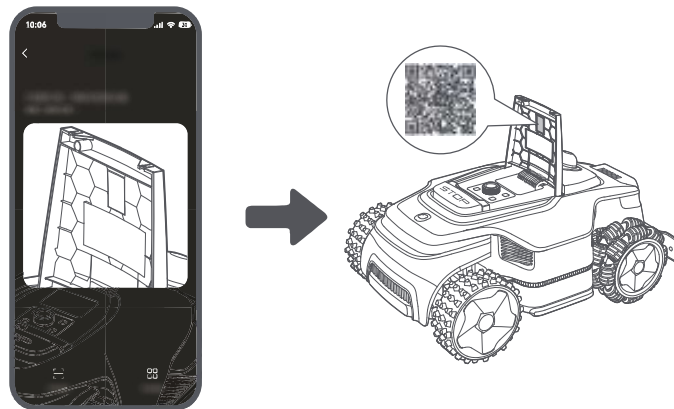
1. Abra la aplicación Dreamehome.

2. Puede conectarse mediante uno de los siguientes métodos:

a. Escanee el código QR: Vaya a  **Dispositivo** y toque  **Escanear el código QR para conectarse**. Escanee el código QR situado en el interior de la cubierta superior del robot para conectarse.

b. Añadir manualmente: vaya a  **Dispositivo** y toque **+ Añadir**. A continuación, seleccione el modelo de robot que desea conectar.

c. Detección automática: el robot buscará los dispositivos cercanos. Toque su robot en la lista de dispositivos detectados para conectarse.

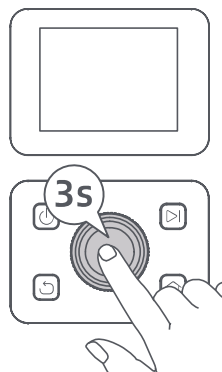


3. Siga las instrucciones de la aplicación para realizar la conexión a la red Wi-Fi.

Importante: Utilice una red monobanda de frecuencia 2.4 GHz o una red de doble banda de frecuencia 2.4/5 GHz.

Importante: Asegúrese de que su red Wi-Fi no tenga cortafuegos ni esté cifrada. De lo contrario, la configuración de la red puede fallar.

4. Mantenga pulsada la perilla del panel de control durante 3 segundos. El robot entrará en modo de emparejamiento Bluetooth.






5. Siga las instrucciones de la aplicación para llevar a cabo el emparejamiento.


¿Cómo desvincular el robot?

El robot se vincula automáticamente a la cuenta Dreamehome una vez que el emparejamiento se realiza correctamente. Cada dispositivo solo puede estar vinculado a una cuenta. No puede estar vinculado a otra cuenta al mismo tiempo.

Para emparejar el robot con una cuenta nueva, primero tiene que desvincularlo. Para desvincularlo:

1. Abra la aplicación Dreamehome. Vaya a  **Dispositivo**.
2. Si tiene varios robots vinculados a su cuenta Dreamehome, deslice el dedo hacia la izquierda o hacia la derecha para acceder a la página del robot que desea editar.
3. Pulse  en la esquina superior derecha.
4. Seleccione  **Eliminar**.

¿Cómo compartir su robot?

1. Pulse  en la esquina superior derecha.
2. Seleccione  **Compartir dispositivo**.

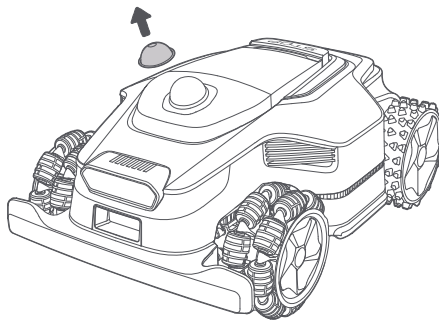
¿Cómo cerrar sesión en su cuenta de Dreamehome o eliminarla?

1. Vaya a  **Yo** >  **Cuenta**.
2. Seleccione **Cerrar sesión** o **Eliminar cuenta**.

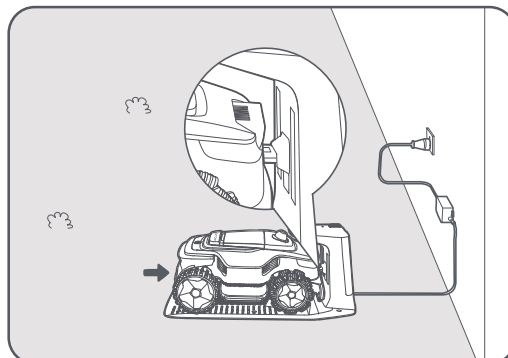
5 Trazar el mapa de su jardín

Antes de trazar el mapa, compruebe lo siguiente:

- El nivel de batería del robot es superior al 50 %.
- Se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR.



- La cubierta superior está cerrada.
- El robot se acopla correctamente en la estación de carga.



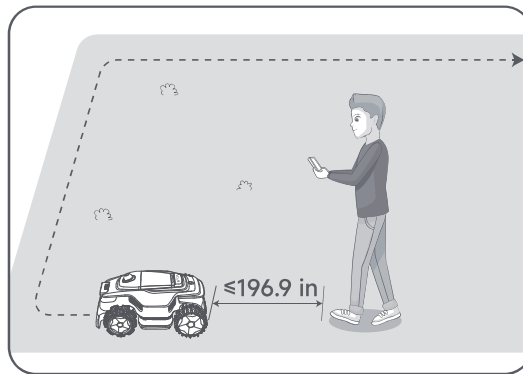
5.1 Crear el límite virtual

Antes de iniciar el progreso de trazado de mapa, tenga en cuenta lo siguiente:

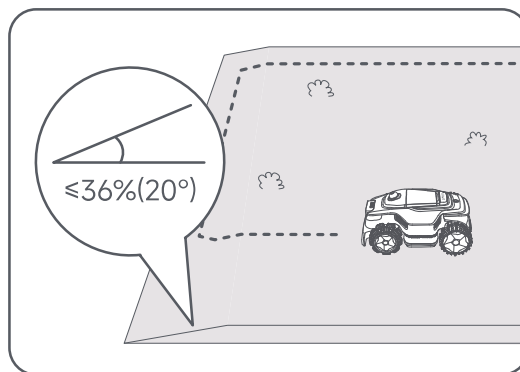
Importante: No mueva manualmente el robot al crear el límite, ya que esto puede hacer que falle el trazado de mapa.

Importante: Cuando comience el trazado de mapa, no acople remotamente el robot a la estación de carga hasta que el progreso haya finalizado. De lo contrario, el LiDAR puede bloquearse, lo que puede hacer que falle el trazado de mapa.

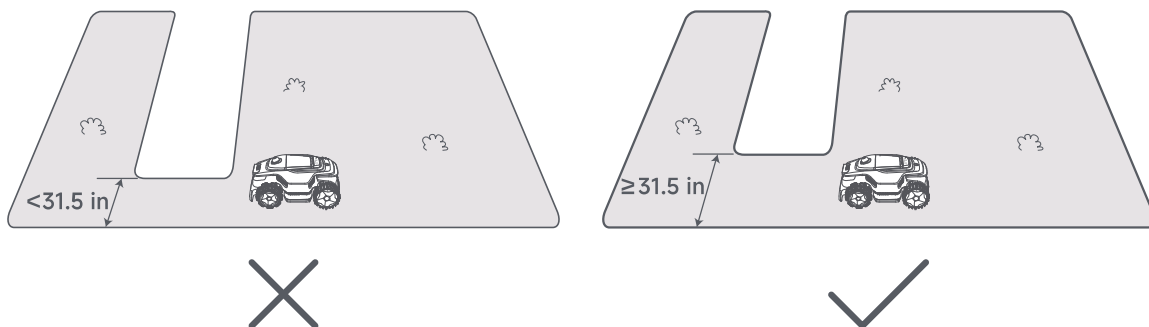
- Camine a menos de **196.9 in** detrás del robot durante el progreso de trazado de mapa.



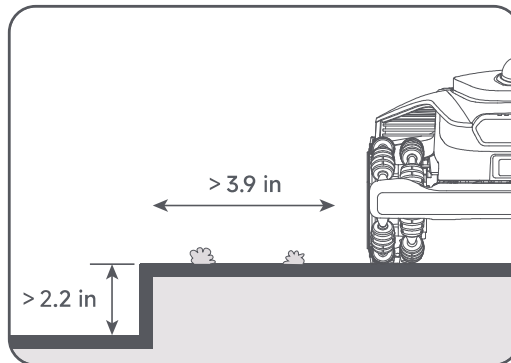
- El robot puede desplazarse por pendientes con una inclinación de hasta **80 % (39°)**. Sin embargo, para obtener mejores resultados de corte, se recomienda mantener las pendientes de las zonas de trabajo por debajo de **36 % (20°)**.



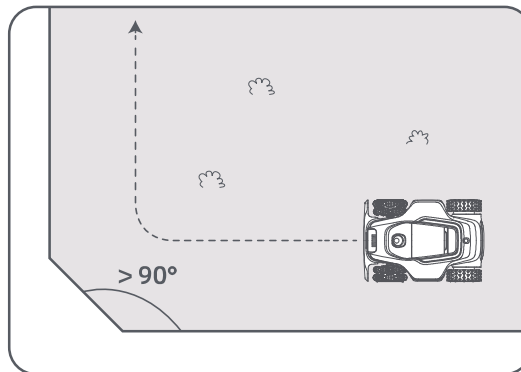
- Para zonas con una anchura inferior a **31.5 in**, establézcalas como trayectorias para permitir el paso del robot (consulte la sección 5.4: **Establecer trayectoria**).



• Si la altura de su césped es de más de **2.2 in** que el terreno adyacente, mantenga el robot a una distancia mínima de **3.9 in** del borde. Si su césped está nivelado con el terreno adyacente, el robot puede cruzar el perímetro para obtener resultados de corte óptimos a lo largo de los bordes.

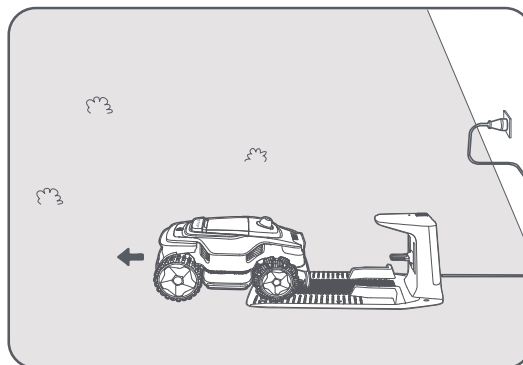
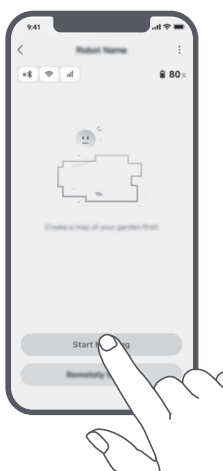


• Asegúrese de que los ángulos de giro sean superiores a **90°**. Los ángulos inferiores a 90° pueden dificultar que el robot realice un corte parejo.

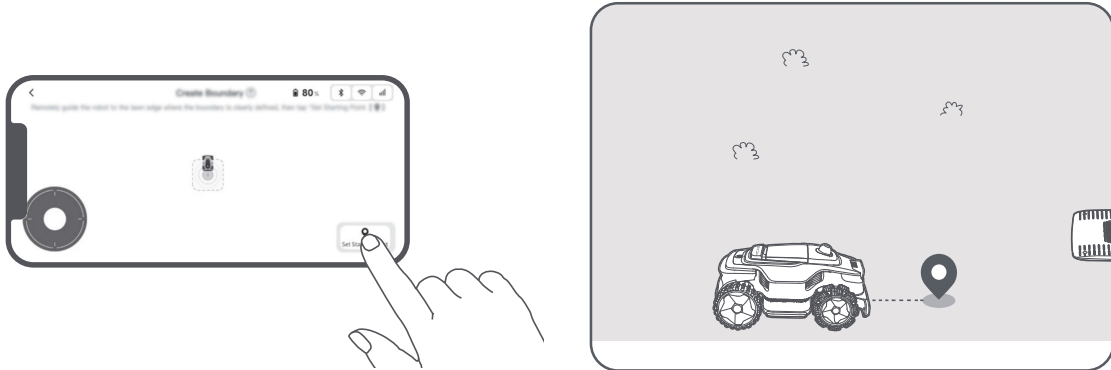


Iniciar trazado de mapa:

1. Pulse **Comenzar a crear** a través de la aplicación y el robot comprobará su estado y se calibrará. Saldrá automáticamente de la estación de carga para realizar la calibración. Por favor, tenga cuidado.



2. Guíe el robot de forma remota hasta el borde de su césped y pulse **Establecer punto de inicio** para establecer el punto de inicio del límite.



3. Controle a distancia el robot para que se desplace por el perímetro de su césped y trace el área de trabajo.

Detección automática de límites

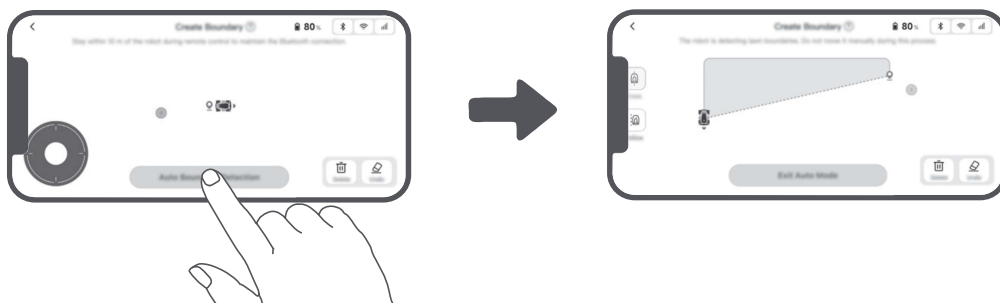
Gracias a un avanzado algoritmo de inteligencia artificial, el robot utiliza su cámara frontal para detectar las zonas con césped y sin césped, lo que le permite identificar los límites sin necesidad de orientación manual.

Después de guiar al robot de forma remota hasta el borde del césped y establecer el punto de partida, puede utilizar el modo de **Detección automática de límites**. Puede elegir si el robot debe cruzar el perímetro para obtener resultados de corte más parejos en los bordes o permanecer cerca de este para evitar que se atasque.

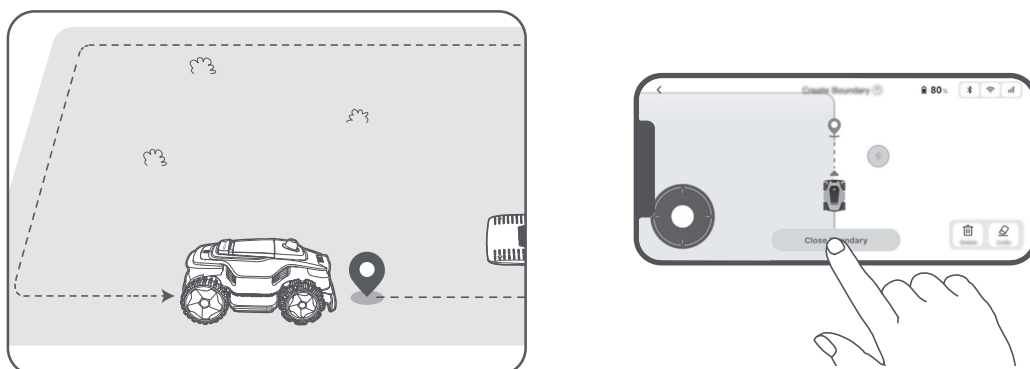
Recomendamos seguir al robot durante este proceso. Si el robot no detecta los límites con precisión, puede salir del modo de Detección automática de límites y cambiar a control remoto en cualquier momento.

Importante: El modo de Detección automática de límites debe utilizarse con luz diurna para garantizar una visibilidad adecuada. Evite utilizar esta función en condiciones de poca luz o lluvia.


Importante: Asegúrese de que la cámara frontal del robot esté limpia y sin obstrucciones.

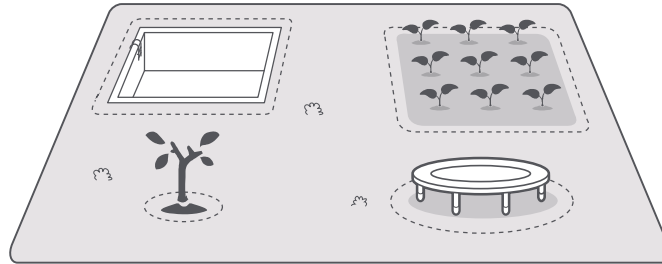


4. Cuando el robot regrese a una distancia de **39.4 in** del punto de partida, puede pulsar **Cerrar límite** y el límite se completará automáticamente.




5.2 Establecer zona prohibida

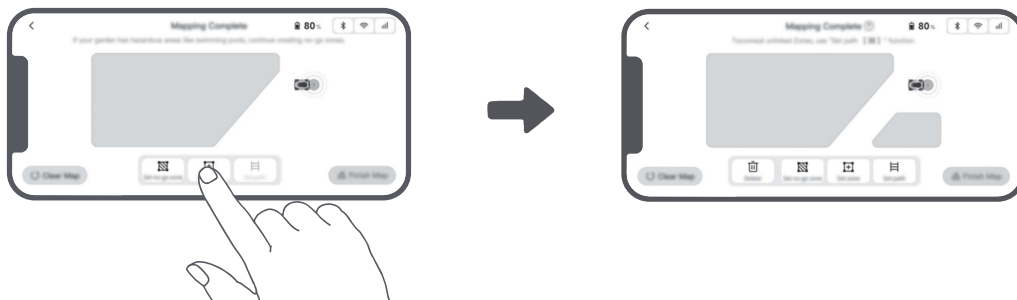
Aunque el robot puede evitar obstáculos automáticamente, sigue siendo necesario establecer zonas con riesgo de caídas, como piscinas y fosos de arena, como zonas prohibidas. Si hay objetos que desee proteger (como un arriate, un trampolín, un huerto o una raíz de árbol expuesta), defínalos como zonas prohibidas. Puede pulsar **Zona prohibida** en la aplicación para seguir creando zonas prohibidas. Como alternativa, puede ir a  > **Edición de mapas** para crear o eliminar las zonas prohibidas una vez que el mapa esté terminado.




5.3 Crear más zonas y ampliar las zonas existentes

- **Para crear más zonas**


Si su césped está separado por carreteras o tiene varios céspedes aislados, puede pulsar **Establecer zona** en la aplicación para seguir creando áreas de trabajo. También puede añadir, eliminar o modificar las zonas en  > **Edición de mapas** cuando el mapa esté terminado.



- **Ampliar las zonas existentes**

Para ampliar una zona existente, pulse **Establecer zona** en la aplicación para crear el área que desea incluir. Si las dos zonas se solapan, se fusionarán automáticamente. También puede ir a  > **Edición de mapas** > **Establecer zona** una vez completado el trazado de mapas para ampliar una zona existente.

- **Separar y combinar zonas**

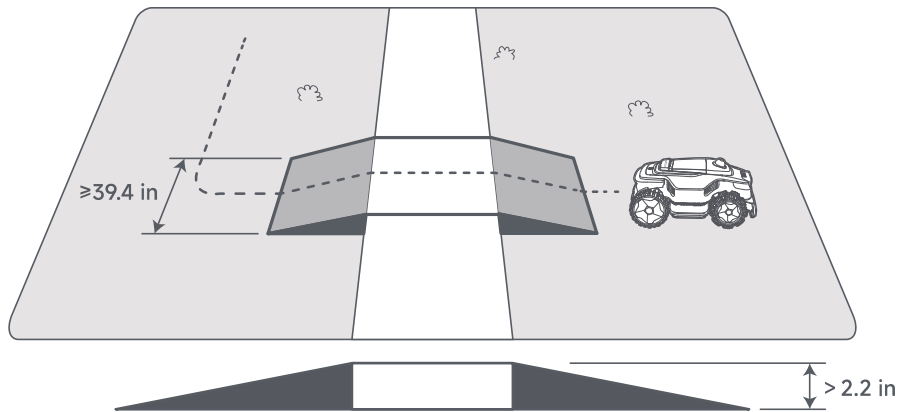
Para dividir una zona en otras más pequeñas o fusionar zonas que se dividieron con la aplicación en una más grande, vaya a  > **Edición de mapas** > **Ajustes de zonas** y pulse **Dividir zona** o **Fusionar** en la aplicación.

5.4 Establecer trayectoria

Para las zonas aisladas, cree una trayectoria que las conecte. Las zonas aisladas sin trayectoria serán inaccesibles para el robot.

Nota: Por defecto, el robot solo se desplaza por la trayectoria sin cortar el césped.

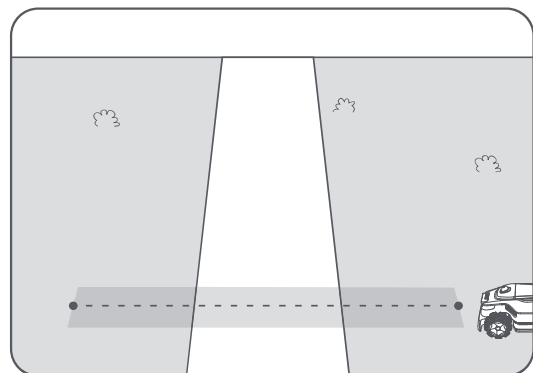
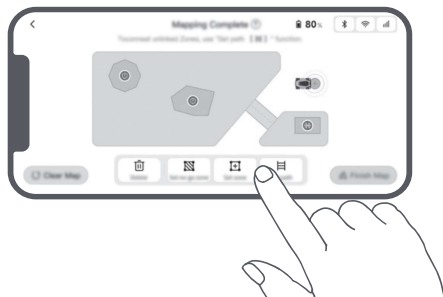
Importante: Si su césped está dividido por pasajes superiores a **2.2 in**, coloque un objeto con una pendiente de altura equivalente al pasaje (como una rampa).



- **Para conectar dos zonas de trabajo aisladas**

En el caso de las zonas aisladas, cree trayectorias para conectarlas, ya que, de lo contrario, el robot no podrá acceder a ellas. Pulse **Establecer trayectoria** para crear una trayectoria.

Importante: Asegúrese de que el principio y el final de la trayectoria se encuentren en la zona de trabajo.

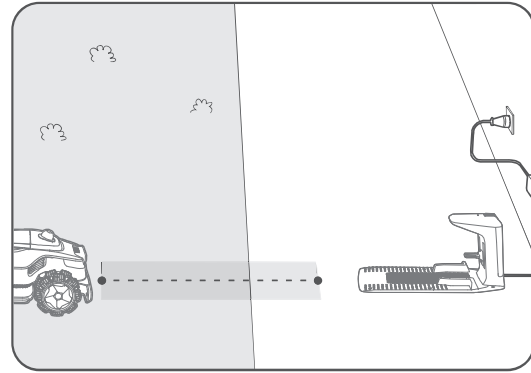
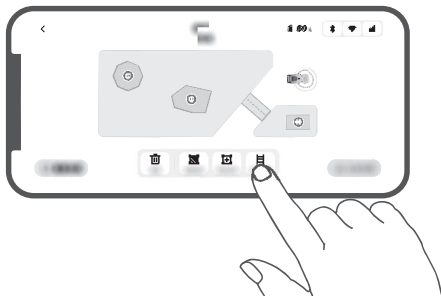


- **Para conectar el área de trabajo y la estación de carga**

Si la estación de carga no se encuentra en la zona de trabajo, debe crearse una trayectoria que la conecte a dicha zona. Pulse **Establecer trayectoria** para crear una trayectoria para que el robot vuelva la estación de carga.

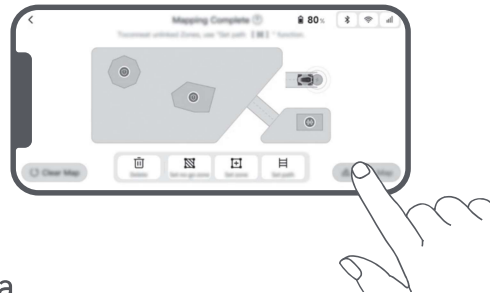
Importante: Asegúrese de que un extremo esté dentro del área de trabajo y el otro justo delante de la estación de carga. Es aconsejable alinear la trayectoria con la estación de carga.

Importante: Cuando cree trayectorias para conectar el área de trabajo y la estación de carga, no acople el robot a distancia en la estación de carga. De lo contrario, el LiDAR puede bloquearse, lo que puede hacer que falle el trazado de mapa.





5.5 Finalizar mapa

Pulse **Finalizar mapa** cuando haya completado las áreas de trabajo, las trayectorias y las zonas prohibidas.

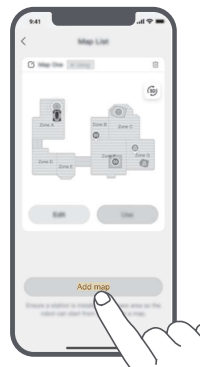


5.6 Añadir un segundo mapa

Si no hay ninguna trayectoria entre su jardín delantero y trasero, puede crear un segundo mapa. Después de completar el primer mapa, pulse **Agregar mapa** para continuar creando el segundo. Como alternativa, puede navegar hasta  > **Edición de mapa** y tocar **Agregar mapa** cuando haya finalizado el trazado de mapas. Una vez que haya terminado el segundo mapa, puede alternar entre mapas a través de  > **Edición de mapa**.

Nota: Después de cambiar de mapa, se aplicarán los programas y ajustes de corte del mapa actual.

Nota: Puede adquirir una estación de carga adicional para instalarla en el segundo mapa para mayor comodidad. Con una estación de carga independiente instalada en el segundo mapa, solo tendrá que mover el robot manualmente entre dos mapas.

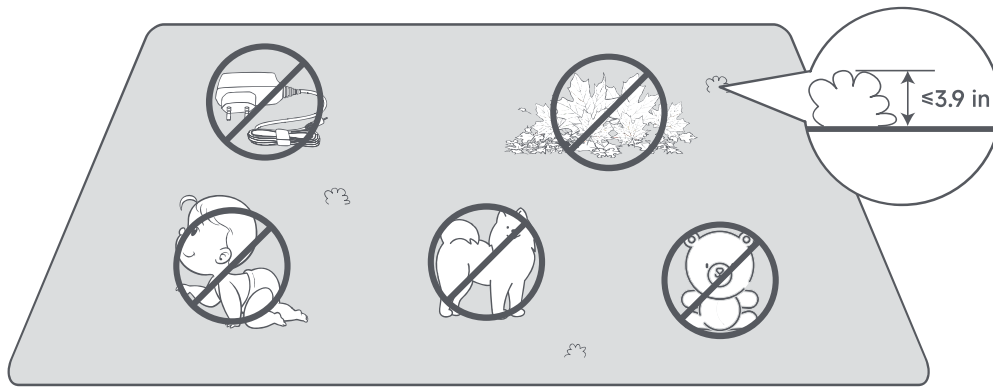


6 Operación

6.1 Iniciar el corte por primera vez

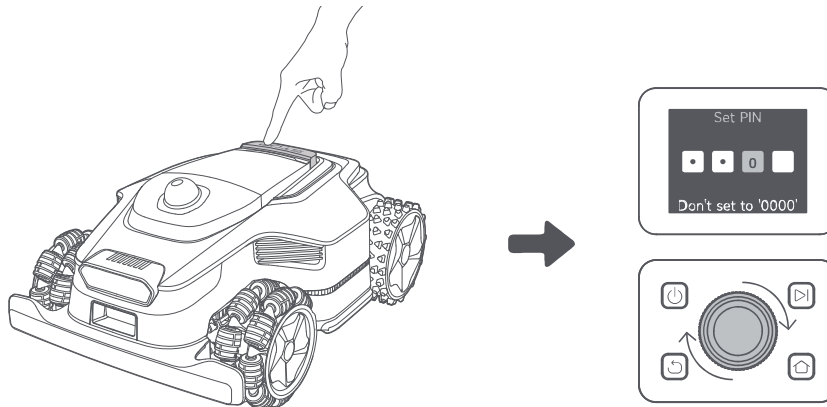
Consejos antes de cortar:

- Para lograr el efecto de corte deseado, se recomienda usar primero una cortadora de césped de empuje para cortar el pasto a una altura no mayor de 3.9 in.
- Despeje el césped de obstáculos como escombros, montones de hojas, juguetes, cables y piedras. Asegúrese de que no haya niños ni mascotas en el césped cuando el robot esté cortando.
- Rellene los agujeros del césped.
- Establezca de antemano sus preferencias de corte en la aplicación (como la eficiencia del corte, la altura de corte y la dirección de corte).
- Trazar el mapa de su jardín.

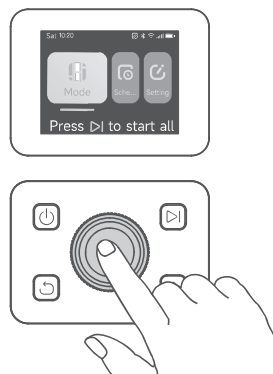


a) Inicio a través del panel de control

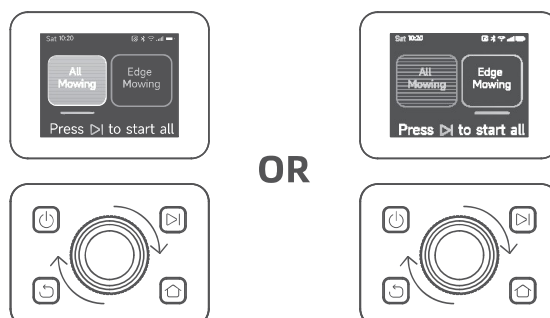
1. Pulse el botón **Parar**, levante la cubierta superior e introduzca el código PIN.



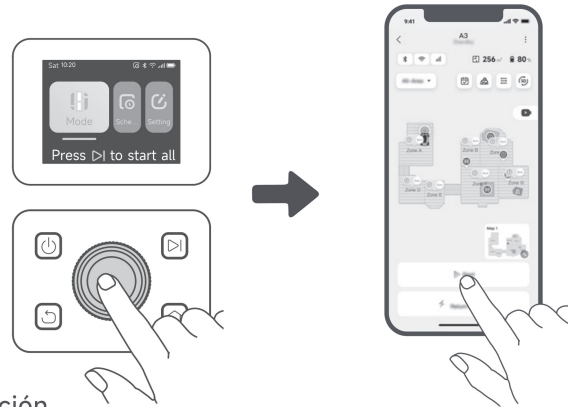
2. Seleccione **Modos** en la pantalla y pulse la perilla.



3. Gire la perilla para seleccionar el modo de corte.



4. Pulse el botón ▶ y, a continuación, **cierre la cubierta superior** en 5 segundos. El robot saldrá de la estación de carga y comenzará a cortar toda la zona. También puede pulsar **Comenzar** en la aplicación para iniciar el corte.

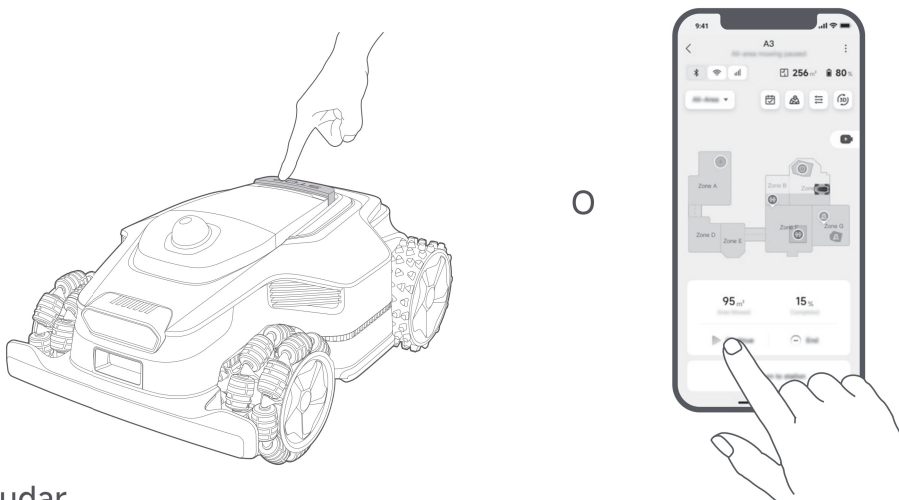


b) Inicio a través de la aplicación

1. Abra la aplicación.
2. Seleccione un modo de corte y pulse Comenzar para empezar a cortar.

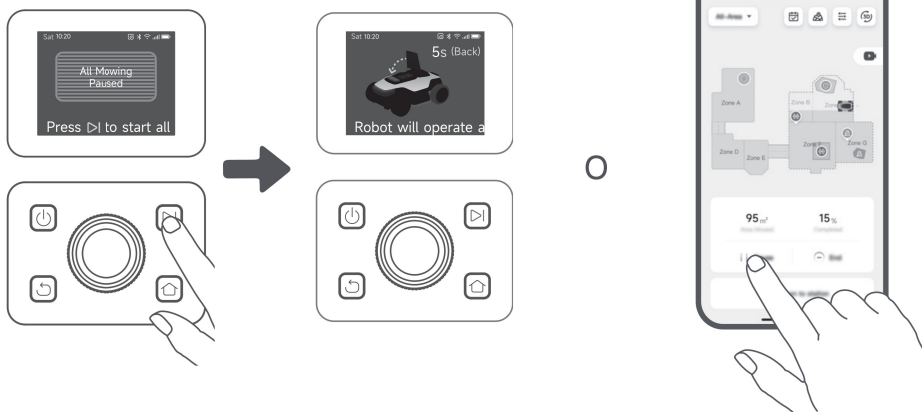
6.2 Pausar

Para pausar la tarea de corte actual, puede presionar el botón **Parar** en el robot o tocar **Pausar** en la aplicación. **Nota:** El robot no puede iniciarse directamente a través de la aplicación después de presionar el botón **Parar**. Para reanudar el funcionamiento, introduzca su código PIN en el panel de control.




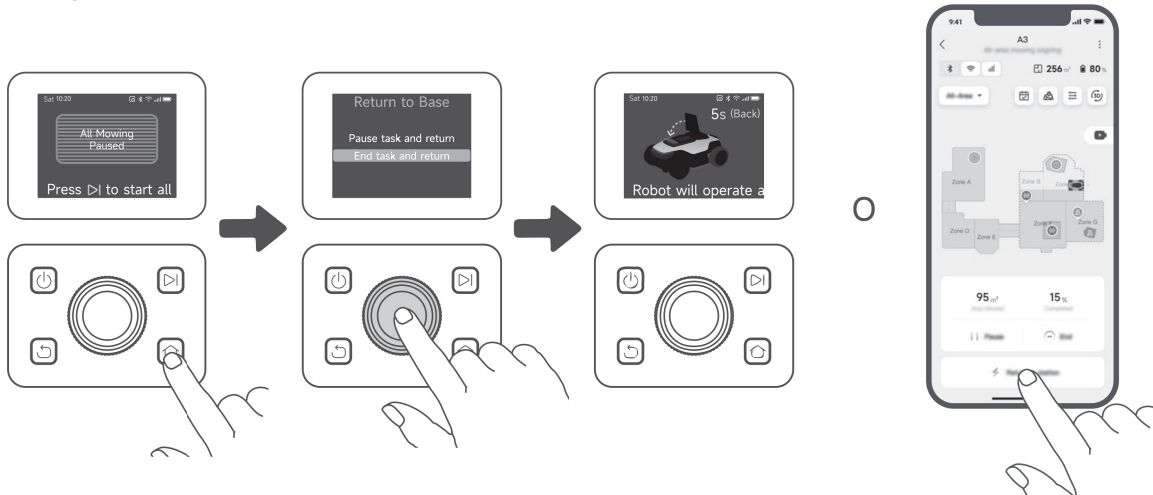
6.3 Reanudar

Para reanudar la tarea cuando el robot está en pausa, pulse el botón ▶ y, a continuación, **cierre la cubierta superior** del robot en 5 segundos. El robot reanudará la tarea de corte anterior. También puede pulsar **Continuar** en la aplicación para reanudar la tarea de corte.



6.4 Regreso a la estación de carga

Para enviar el robot de vuelta a su estación de carga, pulse  en el panel de control. Confirme para pausar o cancelar la tarea actual y, a continuación, **cierre la cubierta superior** en un plazo de 5 segundos. El robot volverá automáticamente a la estación de carga para recargarse. Como alternativa, puede seleccionar **Iniciar regreso a la estación** en la aplicación para enviar el robot de vuelta.



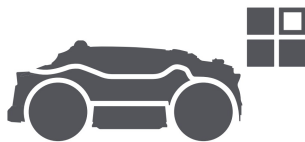
7 Aplicación Dreamehome

Más información


La aplicación Dreamehome es más que control remoto. Hay muchas cosas que puede hacer a través de la aplicación: completar varios ajustes de forma remota, probar diferentes modos de corte, editar el mapa libremente y ajustar los programas de corte.

7.1 Modos de corte

El robot ofrece varios modos de corte. Puede alternar entre los modos a través de la aplicación, incluido el modo Cortar toda la zona, el Corte por zonas, el Corte de bordes, el Corte puntual y el Modo manual.




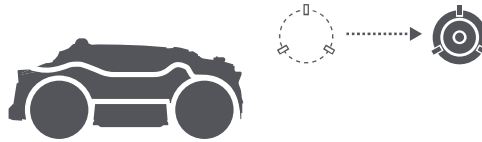
7.2 Formas de corte

Personalice su césped al agregar formas a través de  > **Edición de mapas** > **Formas** en la aplicación. Las formas definidas se excluirán del corte en todos los modos de corte. Puede modificar su posición, tamaño o eliminarlas en **Formas**.




7.3 Sistema de corte EdgeMaster™

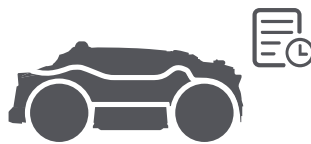
Con la tecnología EdgeMaster™, el disco puede extenderse hacia afuera mientras corta el borde de su césped, asegurando que la distancia entre el disco y el borde sea menor a 0.6 in para un recorte de bordes completo y preciso. Esta función maximiza la cobertura de corte y realza la belleza de su césped. Visite  > **Ajustes de corte de bordes** > **EdgeMaster™** en la aplicación.



7.4 Programa

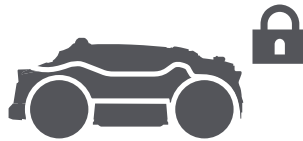
Una vez finalizado el primer mapa, el robot crea automáticamente dos programas de corte semanales en función del tamaño del césped, que son "**Programa primavera/verano**" y "**Programa otoño/invierno**". Puede pulsar  en la aplicación para realizar ajustes detallados en el programa. Con la función de programación, puede dejar completamente en manos del robot el trabajo diario de corte. Solo tiene que darle mantenimiento al robot con regularidad.

Nota: Si le preocupa que el robot pueda molestarle a usted o a sus vecinos cuando funciona de forma autónoma durante ciertas horas, puede ir a **Ajustes > No molestar** y establecer la hora de **No molestar** en la aplicación.



7.5 Bloqueo para niños

Si le preocupa que los niños puedan manejar el robot, vaya a **Ajustes** y active la función **Bloqueo para niños** en la aplicación. Cuando esta función está activada, el robot se bloquea si no se realiza ninguna operación durante 5 minutos cuando la tapa está abierta.

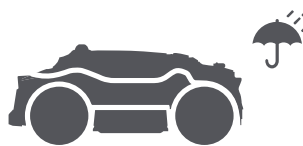


7.6 Protección contra la lluvia

Si le preocupa que las condiciones meteorológicas adversas puedan afectar el trabajo de corte, puede activar la función

Función Protección contra la lluvia en **Ajustes** del panel de control o en la aplicación. Cuando esta función está activada, el robot interrumpe automáticamente el corte y vuelve a la estación de carga cuando llueve. Puede ajustar el tiempo de protección contra la lluvia en la aplicación.

Nota: Cortar el césped cuando está mojado puede dañar su jardín. Es aconsejable prolongar la duración de la protección para permitir que el césped se seque antes de volver a cortarlo.



7.7 Protección contra heladas

Si la temperatura desciende por debajo de **42.8°F**, el corte puede dañar el césped de forma permanente. La batería no se cargará como medida de seguridad. Para evitar esto, puede activar la función **Protección contra heladas** en **Ajustes**, ya sea a través del panel de control o de la aplicación. Esto hará que el robot pause automáticamente el corte y regrese a la estación de carga cuando la temperatura baje de **42.8°F**. El robot reanudará el corte una vez que la temperatura suba por encima de **51.8°F**.



7.8 Funciones de seguridad

El robot viene con múltiples funciones antirrobo, impulsadas por el GPS integrado para mayor seguridad. Además, la cámara frontal puede detectar la presencia humana, lo que convierte al robot en un eficaz guardián del jardín.



7.8.1 Alarma en caso de elevación

Con esta función activada, se activará inmediatamente una alarma cuando se levante el robot y este se bloqueará. Para reanudar el funcionamiento, introduzca primero el código PIN en el robot.



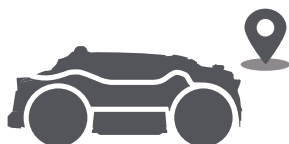
7.8.2 Alarma fuera del mapa

Con esta función activada, el robot se bloqueará y la alarma sonará inmediatamente si se aleja del mapa.



7.8.3 Ubicación en tiempo real

Con esta función activada, puede ver la ubicación actual del robot en Google Maps.




7.8.4 Alerta de detección de presencia humana

Si está activada, el robot le avisará cuando detecte una presencia humana.




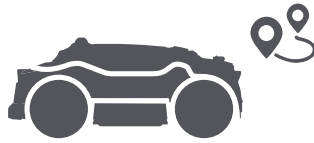
7.8.5 Video en tiempo real

Toque  para ver un video en directo de la cámara frontal del robot, lo que le permitirá vigilar su jardín en cualquier momento y lugar.



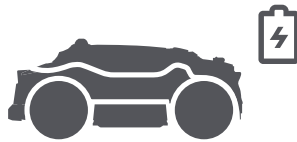
7.8.6 Patrullaje

Mientras el robot está en espera, puede enviarlo a patrullar límites o puntos específicos de su jardín a través de la aplicación. Para acceder a esta función, vaya a  > Patrullaje.



7.9 Periodo de carga personalizado

Para personalizar el periodo de carga del robot a horas específicas, puede habilitar la función **Periodo de carga personalizado** en **Ajustes > Carga** dentro de la aplicación. Cuando se activa, el robot se recargará hasta el 20 % cuando el nivel de la batería sea bajo, siempre que no haya tareas de corte. Solo completará una carga completa durante el periodo de carga designado. También puede personalizar el **Nivel de batería para recarga automática** y el **Nivel de batería para reanudar tareas** a fin de establecer los niveles de batería en los que el robot volverá automáticamente a la estación de carga o reanudará las tareas de corte pendientes.



Nota: El equipo de desarrollo de Dreame realizará continuamente actualizaciones **OTA (inalámbrica)** y mantenimiento del firmware y la aplicación. Compruebe si hay notificaciones de actualización o active la función **de Actualización automática** para mantener el firmware y la aplicación actualizados y disfrutar de más funciones.

8 Mantenimiento

Para mejorar el rendimiento y la vida útil del robot, límpielo con regularidad y sustituya las piezas desgastadas según la frecuencia indicada a continuación:

Pieza	Frecuencia de sustitución
Cuchillas	Cada 6 a 8 semanas o antes

Nota: Puede comprobar el tiempo restante de las cuchillas si navega a **Ajustes > Consumibles y mantenimiento** en la aplicación. Después de sustituir cualquier consumible según lo indicado, vaya a la página de detalles del consumible y pulse **Lo he sustituido** para reiniciar el temporizador.

Nota: Si ha designado áreas en su jardín para la limpieza y el mantenimiento rutinarios del robot, puede establecer puntos de mantenimiento en el mapa si navega a **Ajustes > Dirigirse al punto de mantenimiento > Editar punto**. Una vez establecidos los puntos de mantenimiento, sólo tiene que pulsar Ir y dirigir el robot a los lugares designados para facilitar el mantenimiento.

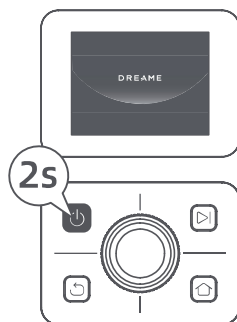
8.1 Limpieza

Limpie regularmente su robot para evitar que los recortes de césped y la suciedad se acumulen y obstruyan el disco de cuchillas y las ruedas motrices, lo que puede afectar a su rendimiento de corte, acoplamiento y movimiento. Recomendamos utilizar un kit de limpieza, disponible en tiendas locales o en línea.

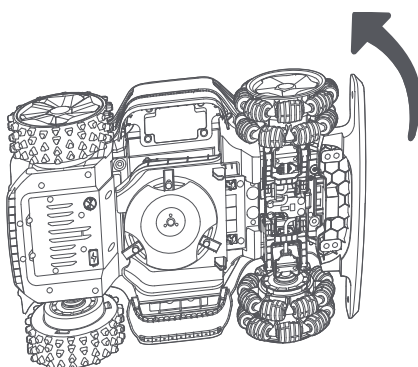
⚠ Advertencia: Antes de la limpieza, apague el robot y desenchufe la estación de carga.

- La carcasa, el chasis y el disco de cuchillas:

1. Apague el robot.



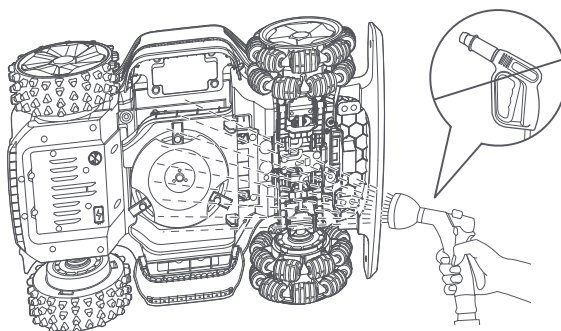
2. Coloque el robot de lado.



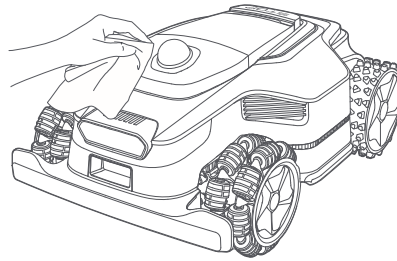
3. Limpie la carcasa, el disco de cuchillas y el chasis con una manguera.

⚠ Advertencia: No toque las cuchillas cuando limpie el chasis. Utilice guantes para limpiar.

Precaución: No utilice una lavadora de alta presión para la limpieza. No utilice detergentes para la limpieza.

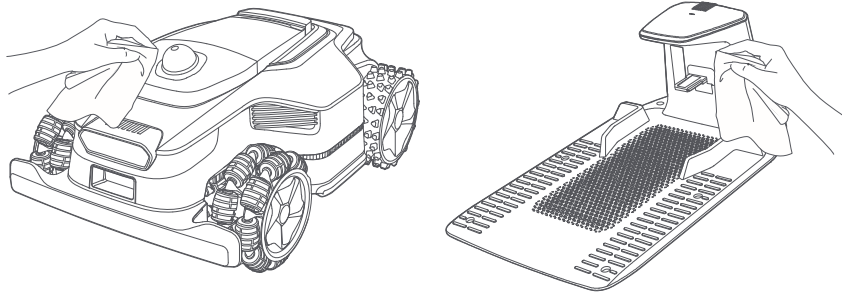


4. Utilice un paño sin pelusa para limpiar cuidadosamente el sensor LiDAR.



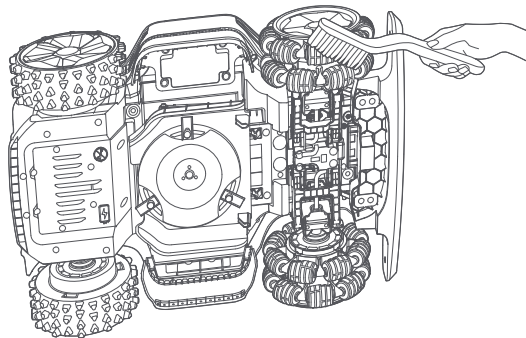
- **Contactos de carga y cámara frontal:**

Utilice un paño limpio para limpiar los contactos de carga del robot y de la estación de carga, y limpie también la cámara frontal. Mantenga secos los contactos de carga y la cámara frontal después de limpiarlos.



- **Ruedas motrices:**

Utilice un cepillo para eliminar el barro de las ruedas y garantizar un buen agarre.



8.2 Sustitución de los componentes

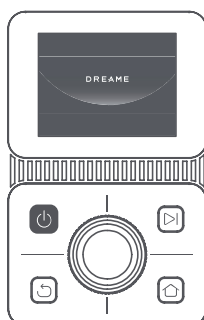
- **Sustituir las cuchillas**

Para mantener las cuchillas afiladas, sustitúyalas con regularidad. Se recomienda sustituir las cuchillas cada **6 a 8 semanas** o antes. Utilice únicamente cuchillas originales Dreame (MBKA10/MQBA10).

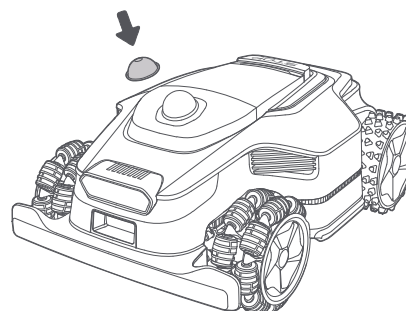
⚠ Advertencia: apague el robot. Utilice guantes de protección antes de sustituir las cuchillas.

Nota: Sustituya las tres cuchillas al mismo tiempo para garantizar un sistema de corte equilibrado.

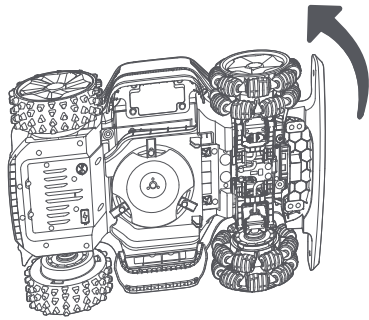
1. Apague el robot.



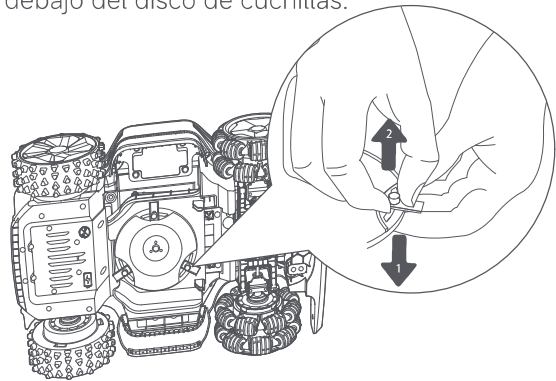
2. Cubra el LiDAR con su cubierta protectora.



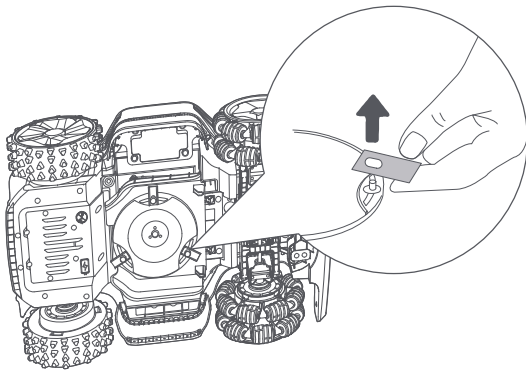
3. Coloque el robot de lado.



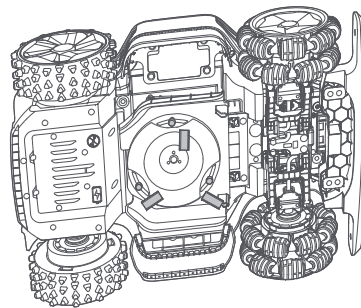
4. Retire el soporte pulsando el botón situado debajo del disco de cuchillas.



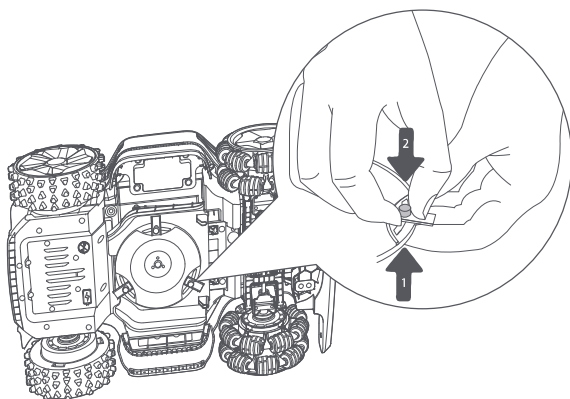
5. Retire la cuchilla alineando el orificio de la cuchilla con el eje.



6. Retire las 3 cuchillas y los soportes.



7. Pulse el botón situado debajo del disco de cuchillas y alinee el orificio del soporte con el eje para fijar los soportes y las cuchillas.



8. Asegúrese de que las cuchillas pueden girar libremente.





9 Batería

Si lo va a almacenar durante un tiempo prolongado, cargue el robot cada **6 meses** para proteger la batería. La garantía limitada no cubre los daños causados a la batería por descarga excesiva. No cargue la batería a una temperatura ambiente **superior a 113°F** o **inferior a 42.8°F**. La temperatura de almacenamiento a largo plazo de la batería debe estar **entre 14 y 95°F**. Para minimizar los daños, la temperatura de almacenamiento recomendada para la batería es **entre 32 y 77°F**.

Nota: La vida útil de la batería del robot depende de la frecuencia de uso y de las horas de funcionamiento. Si la batería está dañada o no se puede cargar, no deseche la batería obsoleta o defectuosa arbitrariamente. Respete la normativa local sobre reciclaje.

Modo de carga de bajo consumo:

Cuando se activa el modo de carga de bajo consumo, las funciones no relacionadas con la carga se desactivan (la pantalla y la red se apagan).

- Para activar el modo de carga de bajo consumo, mantenga pulsado el botón  y el botón  simultáneamente, y pulse el botón  5 veces rápidamente al mismo tiempo. Escuchará un mensaje de voz: El modo de carga de bajo consumo está activado.
- Para desactivar el modo de carga de bajo consumo, reinicie el robot o pulse el botón  5 veces rápidamente.

10 Almacenamiento en invierno

- **El robot**
 1. Cargue la batería completamente antes de apagar el robot.
 2. Limpie bien el robot antes de guardarlo durante el invierno.
 3. Coloque la cubierta protectora del LiDAR.
 4. Guarde el robot en un lugar seco, a una temperatura **superior a 32 °F**.

- **Estación de carga**


Desenchufe la estación de carga y guárdela en un lugar seco y fresco, alejado de la luz solar directa.

Nota: Luego del almacenamiento en invierno, vuelva a instalar la estación de carga y coloque el robot en ella para cargarlo. Si vuelve a instalar la estación de carga en una ubicación diferente, el robot actualizará automáticamente la ubicación de la estación en cuanto cargue y se retire de la estación. Si se producen errores de posicionamiento debido a cambios importantes en el jardín, se recomienda volver a trazar el mapa de la zona.

11 Transporte

Para transporte de larga distancia, asegúrese de que el robot está apagado. Se recomienda utilizar el embalaje original. Por favor coloque la cubierta protectora del LiDAR.

 **Advertencia:** Apague el robot antes de transportarlo.

 **Advertencia:** Levante el robot por el asa trasera, manteniendo el disco de cuchillas alejado de su cuerpo.

12 Solución de problemas

Problema	Causa	Solución
El robot no está conectado a la aplicación.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El robot no está dentro del alcance de la señal Wi-Fi o Bluetooth. 2. El robot está apagado o se está reiniciando. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el robot ha finalizado el proceso de encendido. 2. Compruebe si el router funciona correctamente. 3. Acérquese al robot para establecer una conexión Bluetooth.
Robot levantado.	La rueda no está en el suelo.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vuelva a colocar el robot en suelo llano. 2. Introduzca el código PIN en el robot y confírmelo. 3. El robot no puede atravesar objetos de más de 2.2 in de altura. Por favor, mantenga parejo el suelo donde está trabajando.
Robot inclinado.	El robot se inclina más de 39°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vuelva a colocar el robot en suelo llano. 2. Introduzca el código PIN en el robot y confírmelo. 3. El robot no puede subir pendientes superiores al 80 % (39°).
Robot atrapado.	El robot queda atrapado y no consigue salir.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Elimine los obstáculos circundantes y vuelva a intentarlo. 2. Mueva manualmente el robot a un lugar plano y abierto dentro del mapa e intente comenzar la tarea de nuevo. Si sigue teniendo este problema, vuelva a intentarlo cuando el robot esté en la estación de carga. 3. Compruebe si hay agujeros en el suelo. Rellene los agujeros antes de cortar para evitar que el robot quede atrapado. 4. Compruebe si la hierba circundante tiene una altura superior a 3.9 in. Puede ajustar la altura para evitar obstáculos o utilizar un cortacésped de empuje para cortar el césped con antelación y evitar que el robot quede atrapado. 5. Si el robot queda atrapado a menudo en esta ubicación, puede establecerla como zona prohibida.
Las ruedas delanteras izquierda y derecha, y las ruedas traseras izquierda y derecha no funcionan correctamente.	La rueda no puede girar o el motor de la rueda tiene un problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie las ruedas traseras y vuelva a intentarlo. 2. Si sigue encontrando este error, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no puede girar.	El disco de cuchillas no puede girar normalmente o el motor de corte tiene un problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie el disco de cuchillas y vuelva a intentarlo. 2. Compruebe si la hierba circundante tiene una altura superior a 3.9 in. Puede utilizar un cortacésped de empuje para cortar el césped con antelación y evitar que el disco de cuchillas quede bloqueado por la hierba alta. 3. Compruebe si hay agua debajo del disco de cuchillas. Si la hay, traslade el robot a un lugar seco y vuelva a intentarlo. 4. Si sigue encontrando este error, intente reiniciar el robot. 5. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El disco de cuchillas no sube ni baja.	El disco de cuchillas no sube ni baja.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie el disco de cuchillas y vuelva a intentarlo. 2. Si sigue encontrando este error, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.

Problema	Causa	Solución
El disco de cuchillas no puede moverse lateralmente.	El disco de cuchillas no puede moverse lateralmente.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie el sistema de corte y retire cualquier residuo u objeto extraño. 2. Si sigue encontrando este error, puede desactivar primero la función EdgeMaster™. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Error de parachoques.	El sensor del parachoques delantero se activa constantemente.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el robot está atrapado en algún lugar. 2. Dé golpecitos ligeros al parachoques y asegúrese de que rebote. 3. Si sigue encontrando este error, intente reiniciar el robot. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Error de carga.	El robot se acopla a la estación de carga, pero la corriente o el voltaje de carga tienen un problema.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si la estación de carga está correctamente conectada a la corriente. 2. Compruebe si los contactos de carga del robot y la estación de carga están limpios. 3. Una vez finalizada la comprobación, intente acoplar de nuevo el robot en la estación de carga. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Temperatura de la batería demasiado alta.	La temperatura de la batería es de ≥ 140 °F.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Utilice el robot donde la temperatura ambiente sea inferior a 104 °F. Puede esperar hasta que la temperatura de la batería disminuya automáticamente. 2. Puede apagar el robot y reiniciarlo al cabo de un rato. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura de la batería es alta.	La temperatura de la batería es de ≥ 113 °F.	<ol style="list-style-type: none"> 1. La carga puede fallar cuando la temperatura de la batería es superior a 113 °F. 2. Utilice el robot donde la temperatura ambiente sea inferior a 104 °F.
La temperatura de la batería es baja.	La temperatura de la batería es de ≥ 42.8 °F.	<ol style="list-style-type: none"> 1. La carga puede fallar cuando la temperatura de la batería es inferior a 42.8 °F. 2. Utilice el robot donde la temperatura ambiente sea superior a 42.8 °F.
El LiDAR está bloqueado.	El LiDAR está bloqueado (por ejemplo, no se ha retirado la cubierta protectora del LiDAR).	<ol style="list-style-type: none"> 1. Retire la cubierta protectora del LiDAR y vuelva a intentarlo. 2. Si el LiDAR de la parte superior del robot está muy sucio, límpielo con un paño sin pelusa y vuelva a intentarlo.
Mal funcionamiento del LiDAR.	El LiDAR está muy sucio o hay un error en el sensor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el LiDAR está sucio. Límpielo si es necesario y vuelva a intentarlo. 2. Si sigue encontrando este error, intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El LiDAR está sucio	El LiDAR está sucio.	Limpie el sensor del LiDAR de la parte superior del robot con un paño limpio. Mantenga el LiDAR seco después de limpiarlo.

Problema	Causa	Solución
La temperatura del LiDAR es alta.	La temperatura del LiDAR es de ≥ 176 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El robot intentará volver automáticamente a la estación de carga para enfriarse. 2. Asegúrese de que el robot funciona a una temperatura ambiente inferior a 104 °F. 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura descienda a un rango normal. 4. El robot reanudará automáticamente su funcionamiento cuando cese la alarma. 5. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
La temperatura del LiDAR es demasiado alta.	La temperatura del LiDAR es de ≥ 194 °C.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El LiDAR se apaga debido a las altas temperaturas. 2. Asegúrese de que el robot funciona a una temperatura ambiente inferior a 104 °F. 3. Coloque el robot en un área sombreada, fresca y bien ventilada. La alarma se detendrá cuando la temperatura descienda a un rango normal. 4. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El robot está perdido.	Se pierde el posicionamiento.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si el LiDAR de la parte superior del robot está sucio. La suciedad afecta al posicionamiento. 2. Mueva manualmente el robot a un lugar abierto dentro del mapa e intente comenzar la tarea de nuevo. 3. Si no se recupera el posicionamiento, vuelva a controlar a distancia el robot hasta la estación de carga a través de la aplicación y, a continuación, inicie la tarea de corte.
Error de sensor.	Error de sensor.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Reinicie el robot y vuelva a intentarlo. 2. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
El robot está en la zona prohibida.	El robot está en la zona prohibida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Saque manualmente al robot de la zona prohibida y vuelva a intentarlo. 2. Controle a distancia el robot a través de la aplicación para sacarlo de la zona prohibida y vuelva a intentarlo.
El robot está fuera del mapa.	El robot está fuera del mapa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Dirija manualmente el robot al interior del mapa y vuelva a intentarlo. 2. Vuelva a dirigir a distancia al robot hacia el interior del mapa a través de la aplicación y vuelva a intentarlo.
Se activa la parada de emergencia.	Se pulsa el botón Parar del robot.	Introduzca el código PIN en el robot y confírmelo.
Batería baja. El robot se apagará pronto.	El nivel de la batería es de ≤ 10 %.	Acople el robot en la estación de carga para cargarlo.
El robot se aleja del mapa. Riesgo de robo.	El robot se aleja del mapa.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Introduzca el código PIN en el robot y confírmelo. 2. Puede desactivar la alarma Fuera del mapa en Ajustes en la aplicación.

Problema	Causa	Solución
No regresó a la estación de carga.	El robot no puede encontrar la estación de carga cuando vuelve a la estación de carga.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si hay obstáculos que bloqueen el robot. Elimine los obstáculos y vuelva a intentarlo. 2. Controle a distancia el robot de vuelta a la estación de carga a través de la aplicación.
No se acopló a la estación de carga.	El robot encuentra la estación de carga pero no consigue acoplarse.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si las películas reflejantes de la estación están sucias o bloqueadas. 2. Compruebe si hay obstáculos delante de la estación. 3. Compruebe si la estación se movió. 4. Compruebe si la placa base está cubierta de barro espeso. 5. Compruebe si la estación está en pendiente. 6. Compruebe si la estación tiene corriente. 7. Ayude al robot a acoplarse en la estación de carga utilizando el control remoto o manualmente.
Falló el posicionamiento.	El posicionamiento falla cuando el robot intenta iniciar una tarea de corte.	<ol style="list-style-type: none"> 1. El LiDAR puede estar obstruido. Mueva manualmente el robot a un lugar plano y abierto dentro del mapa e intente comenzar la tarea de nuevo. 2. Si sigue teniendo este error, vuelva a intentarlo cuando el robot esté acoplado en la estación de carga.
Espacio insuficiente para girar delante de la estación.	Espacio insuficiente para girar delante de la estación.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Si la estación se coloca en el borde del mapa o dentro de este, asegúrese de que haya al menos 39.4 in de espacio libre entre la zona frontal de la placa base de la estación y el límite del mapa; de lo contrario, es posible que el robot no pueda realizar giros. 2. Reubique la estación o cambie el mapa en Edición de mapas.
Trayectoria obstruida.	Trayectoria obstruida.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Compruebe si hay una zona prohibida en la trayectoria. 2. Compruebe si hay obstáculos que bloqueen el robot. 3. Si el robot sigue sin poder pasar, elimine la trayectoria en Edición de mapa y establezca una nueva.
La cámara frontal está sucia	La cámara frontal está sucia	Limpie la cámara frontal con un paño limpio.
Hay un problema con la cámara frontal.	Hay un problema con la cámara frontal.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Limpie la cámara frontal con un paño limpio. 2. Intente reiniciar el robot. 3. Si el problema persiste, póngase en contacto con el servicio posventa.
Cámara frontal bloqueada.	Cámara frontal bloqueada.	Limpie la cámara frontal con un paño limpio.
Se produce un error de detección de límites durante el Trazado de mapa automático.	Se produce un error de detección de límites durante el Trazado de mapa automático.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Asegúrese de que las condiciones de iluminación sean adecuadas, ni demasiado brillantes ni demasiado tenues. 2. Confirme que el tiempo esté despejado, evitando la niebla o la lluvia. 3. Asegúrese de que la cámara frontal esté limpia y sin obstrucciones. 4. Asegúrese de que la superficie del suelo es plana, ya que los baches pueden afectar a la detección. 5. Si la detección de límites sigue fallando, cambie al modo de control remoto para el trazado de mapa.
Vibraciones anormales.	Vibraciones anormales.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Inspeccione el disco de cuchillas para determinar si está dañado. Si se detectan daños, sustituya el disco. 2. Si el disco está intacto, póngase en contacto con el servicio posventa.

13 Especificaciones

Información básica	Nombre del producto	Dreame Roboticmower A3 AWD		
	Marca	Dreame		
	Modelo	MXXA7300	MXXA7301	MXXA7302
	Dimensiones	635*434*295 mm/25 × 17.1 × 11.6 in		
	Peso (baterías incluidas)	16.1 kg/35.5 lb		
Corte	Capacidad de trabajo recomendada	1000 m ² / 0.25 acre	1600 m ² / 0.40 acre	2000 m ² / 0.49 acre
	Eficiencia del corte (norma EGMF)	Estándar: 1000 m ² /0.25 acre/24hrs Eficiente: 2000 m ² /0.49 acre/24hrs Express: 2200 m ² /0.54 acre/24hrs	Estándar: 1200 m ² /0.3 acre/24hrs Eficiente: 2200 m ² /0.54 acre/24hrs Express: 2400 m ² /0.59 acre/24hrs	
	Altura de corte	3-10 cm/1.2-3.9 in (en incrementos de 5 mm/0.2 in)		
	Anchura de corte	20 cm/7.9 in		
	Tiempo de carga [2]	65 min	54 min	54 min
	Emisiones de ruido	Nivel de potencia acústica LWA	70.8 dB	
Incertidumbres sobre la potencia acústica KWA		3 dB		
Nivel de presión sonora LpA		62.8 dB		
Incertidumbres sobre presión sonora KpA		3 dB		
Estado de funcionamiento	Temperatura de funcionamiento	0~50°C/32~122 °F Recomendado: 10~35°C/50~95 °F		
	Temperatura de almacenamiento a largo plazo	-10~35°C/14~95 °F Recomendado: 0~25°C/32~77 °F		
	Clasificación IP	Robot: IPX6 Estación de carga: IPX4 Fuente de alimentación: IP67		
	Pendiente máxima de la zona de corte	80%		
Conectividad	Gama de frecuencias Bluetooth	2.4 GHz~2.4835 GHz		
	Potencia RF máx.	802.11 b: 16 ± 2 dBm (@11 Mbps) 802.11 g: 14 ± 2 dBm (@54 Mbps) 802.11 n: 13 ± 2 dBm (@HT20, HT40) Bluetooth: 7.49 dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2.4 GHz (2400~2483.5 M)		
	Servicio de enlace ^[3]	LTE-FDD: B1/3/7/8/20/28A LTE-TDD: B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

Motor de accionamiento	Velocidad de conducción con control remoto	0.45–0.8 m/17.7–31.5 in/s 0.45 m/17.7 in/s (durante el trazado de mapas) / 0.8 m/31.5 in/s (control remoto puro, sin trazado de mapas)		
	Velocidad de conducción al cortar el césped	Estándar: 0.35 m/13.8 in/s Eficiente: 0.6 m/23.6 in/s Rápida: 0.8 m/31.5 in/s		
	Tipo de motor	Motor del buje		
Motor de corte	Velocidad	2800/min		
Batería (robot)	Modelo de batería	MBPA14		
	Tipo de batería	Batería de litio		
	Capacidad nominal	5 Ah		
	Tensión nominal	18V		
Fuente de alimentación	Modelo de cargador	MPAA10/MPAA20	MPAA10/ MPAA20/ MPAA40	MPAA10/ MPAA20/ MPAA40
	Tensión de entrada	100 V–240 VAC/50–60 HZ		
	Tensión de salida	20 V		
	Corriente de salida	3 A	5 A	5 A
Estación de carga	Modelo de estación de carga	MCA30		
	Tensión de entrada	20 V		
	Tensión de salida	20 V		
	Corriente de entrada	3 A	5 A	5 A
	Corriente de salida	3 A	5 A	5 A

Normas	Banda	Enlace ascendente (MHz)	Enlace descendente (MHz)	Potencia máx. de salida de RF	GNSS	Banda de frecuencia
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559-1592 MHz
	3	1710 -1785	1805 -1880	23 ± 2		
	7	2500 -2570	2620 -2690	23 ± 2		
	8	880 -915	925 -960	23 ± 2		
	20	832 -862	791 -821	23 ± 2		
	28	703 -748	758 -803	23 ± 2		
	38	2570 -2620	2570 -2620	23 ± 2		
	40	2300 -2400	2300 -2400	23 ± 2		
	41	2496 -2690	2496 -2690	23 ± 2		
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		
WCDMA	1	1920 -1980	2110 -2170	23 ± 2		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2		

[2] El tiempo de carga se aplica cuando el robot regresa automáticamente a la estación de carga cuando la batería está baja.

[3] Países/regiones incluidos: Albania, Andorra, Austria, Bélgica, Bosnia y Herzegovina, Bulgaria, Croacia, Chipre, República Checa, Dinamarca, Estonia, Finlandia, Francia, Alemania, Grecia, Guernsey, Hungría, Islandia, Irlanda, Italia, Kosovo, Letonia, Liechtenstein, Lituania, Luxemburgo, Macedonia, Malta, Moldavia, Mónaco, Montenegro, Países Bajos, Noruega, Polonia, Portugal, Rumanía, Serbia, Eslovaquia, Eslovenia, España, Suecia, Suiza, Reino Unido, Ucrania.

Nota: Las especificaciones están sujetas a cambios, ya que mejoramos continuamente nuestro producto. Para obtener la información más reciente, visite nuestro sitio web en <https://global.dreametech.com>.