

Standards	Band	Uplink (MHz)	Downlink (MHz)	Max RF Output Power	GNSS	Frequency band		
LTE	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	3	1710 - 1785	1805 - 1880	23 ± 2				
	7	2500 - 2570	2620 - 2690	23 ± 2				
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
	20	832 - 862	791 - 821	23 ± 2				
	28	703 - 748	758 - 803	23 ± 2				
	38	2570 - 2620	2570 - 2620	23 ± 2				
	40	2300 - 2400	2300 - 2400	23 ± 2				
	41	2496 - 2690	2496 - 2690	23 ± 2				
GSM	3	1710 - 1785	1805 - 1880	30 ± 2	GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz		
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				
WCDMA	1	1920 - 1980	2110 - 2170	23 ± 2			GPS/ GLONASS/ BDS/ Galileo/ QZSS	1559 - 1592 MHz
	8	880 - 915	925 - 960	23 ± 2				

[2] Charging time applies when the robot automatically returns to the charging station at low battery.

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

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

Instructions originales

Table des matières

1 Instructions de sécurité	P44
2 Présentation du produit	P48
3 Installation	P50
4 Préparation à la première utilisation	P53
5 Cartographiez votre jardin	P58
6 Fonctionnement	P64
7 Application Dreamehome	P67
8 Entretien	P70
9 Batterie	P74
10 Entreposage hivernal	P74
11 Transport	P74
12 Dépannage	P75
13 Caractéristiques	P79

1 Instructions de sécurité

1.1 Instructions générales de sécurité

- Évitez d'utiliser la machine et ses accessoires par mauvais temps, surtout lorsqu'il y a un risque d'orage.
- Lisez attentivement et assimilez le manuel d'utilisation avant d'utiliser le produit.
- N'utilisez que l'équipement recommandé par Dreame avec le produit. Toute autre utilisation est incorrecte.
- Ne laissez pas les enfants se trouver à proximité ou jouer avec la machine lorsqu'elle fonctionne.
- N'utilisez pas le produit dans des endroits où les gens ne sont pas conscients de sa présence.
- Lorsque vous utilisez le produit manuellement avec l'application Dreamehome, ne marchez pas trop vite. Marchez toujours, surveillez vos pas sur les pentes et maintenez l'équilibre en tout temps.
- Évitez d'utiliser le produit lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans l'aire de travail.
- Si vous utilisez le produit dans des lieux publics, placez des panneaux d'avertissement autour de la zone de travail avec le texte suivant : « AVERTISSEMENT ! Tondeuse à gazon automatique ! Ne vous approchez pas de la machine ! Surveillez les enfants ! »
- Portez des chaussures solides et des pantalons longs lorsque vous utilisez le produit.
- Pour éviter d'endommager le produit et de causer des accidents impliquant des véhicules et des personnes, ne placez pas les zones de travail ou les voies de transport sur les voies publiques.
- Ne touchez pas les pièces mobiles dangereuses, telles que le disque de coupe, avant qu'elles ne soient complètement immobilisées.
- Demandez de l'aide médicale en cas de blessure ou d'accident.
- Placez l'interrupteur sur **OFF** avant de dégager des obstructions, d'effectuer l'entretien ou d'examiner le produit. Si le produit vibre anormalement, inspectez-le avant de redémarrer. N'utilisez pas le produit si des pièces sont défectueuses.
- N'installez pas le câble principal dans des zones où il risque d'être endommagé ou sectionné par le produit. Suivez les instructions fournies pour l'installation des câbles.
- Utilisez uniquement la station de charge fournie dans l'emballage pour recharger le produit. Une mauvaise utilisation peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie. En cas de fuite d'électrolyte, rincez à l'eau/à l'agent neutralisant et consultez un médecin si le liquide corrosif entre en contact avec les yeux.
- Lors du raccordement du câble principal à la prise de courant, utilisez un appareil différentiel résiduel (RCD) avec un courant de déclenchement maximal de 30 mA.
- N'utilisez que les batteries d'origine recommandées par Dreame. La sécurité du produit ne peut être garantie avec des batteries non d'origine. N'utilisez pas de batteries non rechargeables.
- Éloignez tout cordon d'alimentation et/ou rallonge de la zone de travail afin d'éviter d'endommager les cordons, car cela pourrait provoquer un contact avec des pièces sous tension et présenter un risque d'électrocution.
- Les illustrations utilisées dans ce document sont fournies à titre indicatif seulement. Veuillez vous référer aux produits réels.
- Ne permettez jamais aux enfants, aux personnes ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissances, ni aux personnes qui ne connaissent pas ces instructions, d'utiliser la machine ; les réglementations locales peuvent restreindre l'âge de l'opérateur.
- Ne connectez pas ou ne touchez pas un câble endommagé tant qu'il n'est pas déconnecté de la prise de courant. Si le câble est endommagé pendant le fonctionnement, débranchez la fiche de la prise de courant. Un câble usé ou endommagé augmente le risque de choc électrique et doit être remplacé par le personnel de service.
- Ne poussez pas le produit avec force ou rapidement, car cela pourrait l'endommager.
- Afin de respecter les exigences en matière d'exposition aux radiofréquences, une distance de 13,8 po doit être maintenue entre l'appareil et les personnes.
- AVERTISSEMENT : pour recharger la batterie, n'utilisez que l'unité d'alimentation détachable fournie avec cet appareil.
- Ne transportez pas le produit par les côtés gauche ou droit. Il est recommandé de porter des gants lors du transport.

1.2 Instructions de sécurité pour l'installation

- Évitez d'installer la station de charge là où des personnes pourraient trébucher dessus.
- N'installez pas la station de charge dans des endroits où il y a un risque d'eau stagnante.
- N'installez pas la station de charge, y compris ses accessoires, à moins de 23,6 po de tout matériau combustible. Un dysfonctionnement ou une surchauffe de la station de charge et de l'alimentation électrique peut présenter un risque d'incendie.

1.3 Instructions de sécurité pour l'utilisation

- Gardez vos mains et vos pieds loin des lames rotatives. Ne placez pas vos mains ou vos pieds près ou sous le produit lorsqu'il est allumé.
- Ne soulevez pas ou ne déplacez pas le produit lorsqu'il est allumé.
- Utilisez le mode parking ou placez l'interrupteur sur **OFF** lorsqu'il y a des personnes, en particulier des enfants ou des animaux, dans la zone de travail.
- Assurez-vous qu'il n'y a pas d'objets tels que des pierres, des branches, des outils ou des jouets sur la pelouse. Sinon, les lames peuvent être endommagées lorsqu'elles entrent en contact avec un objet.
- Ne placez pas d'objets sur le produit ou la station de charge.
- N'utilisez pas le produit si le bouton d'arrêt ne fonctionne pas.
- Évitez les collisions entre le produit et des personnes ou des animaux. Si une personne ou un animal se trouve sur le chemin du produit, arrêtez le robot immédiatement.
- Mettez toujours le produit à l'**OFF** lorsqu'il n'est pas utilisé.
- N'utilisez pas le produit simultanément avec un arroseur escamotable. Utilisez la fonction Programme pour vous assurer que le produit et l'arroseur escamotable ne fonctionnent pas en même temps.
- Évitez de placer un canal de connexion à l'endroit où des arroseurs escamotables sont installés.
- N'utilisez pas le produit en présence d'eau stagnante dans la zone de travail, par exemple en cas de fortes pluies ou d'accumulations d'eau.

1.4 Instructions de sécurité pour l'entretien

- Placez l'interrupteur sur **OFF** lors de l'entretien.
- Après le lavage, assurez-vous que le produit est placé sur le sol dans son orientation normale, et non à l'envers.
- Ne retournez pas le produit pour nettoyer le châssis. Si vous le retournez pour le nettoyer, veillez à le remettre ensuite dans le bon sens. Cette précaution est nécessaire pour empêcher l'eau de pénétrer dans le moteur et d'affecter le fonctionnement normal.
- Débranchez la fiche de la station de recharge ou actionnez l'appareil de désactivation avant de nettoyer ou d'effectuer la maintenance de la station.
- N'utilisez pas de nettoyeur haute pression ou de solvants pour nettoyer le produit.

1.5 Sécurité de la batterie

Les batteries lithium-ion peuvent exploser ou provoquer un incendie si elles sont démontées, court-circuitées, exposées à l'eau, au feu ou à des températures élevées. Manipulez-les avec précaution, ne démontez pas et n'ouvrez pas la batterie, et évitez toute forme d'abus électrique/mécanique. Conservez-les à l'abri de la lumière directe du soleil.






1. N'utilisez que le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation fournis par le fabricant. L'utilisation d'un chargeur et d'une alimentation inappropriés peut causer des chocs électriques et / ou une surchauffe.
2. N'ESSAYEZ PAS DE RÉPARER OU DE MODIFIER LES BATTERIES ! Toute tentative de réparation peut entraîner des blessures graves dues à une explosion ou à un choc électrique. En cas de fuite, les électrolytes libérés sont corrosifs et toxiques.
3. Cet appareil contient des batteries qui ne peuvent être remplacées que par des personnes qualifiées.

1.6 Risques résiduels

Pour éviter les blessures, portez des gants de protection lorsque vous remplacez les lames.

1.7 Symboles et autocollants

	<p>AVERTISSEMENT - Lisez le mode d'emploi avant d'utiliser le robot.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Gardez une distance de sécurité avec le robot pendant son fonctionnement.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Utilisez l'appareil de désactivation avant de travailler ou de soulever la machine.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Ne montez pas sur la machine. Ne touchez pas la lame rotative.</p>
	<p>AVERTISSEMENT - Il n'est pas permis de jeter ce produit comme ordure ménagère normale. Assurez-vous que le produit est recyclé conformément aux exigences légales locales.</p>

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

UTILISATION PRÉVUE

Le robot est destiné à la tonte de pelouse domestique. Il est conçu pour une tonte fréquente et maintenir une pelouse plus saine et plus belle que jamais. Selon la taille de votre pelouse, votre tondeuse peut être programmée pour fonctionner à tout moment ou à toute fréquence. Ce produit ne peut pas être utilisé pour creuser, balayer ou déneiger.



La société soussignée, TsingTing Intelligent Tech (Suzhou) Co., Ltd. déclare par la présente que le modèle d'équipement radio Dreame MXXA7300/MXXA7301/MXXA7302 est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité de l'UE est disponible à l'adresse Internet suivante : <https://global.dreametech.com/pages/declaration-of-conformity>.

Le produit est conforme à la réglementation PSTI du Royaume-Uni; Le texte intégral de la déclaration de conformité est disponible à l'adresse Internet suivante : <https://global.dreametech.com/pages/statement-of-compliance-for-uk-psti>.

Pour la version numérique détaillée du manuel, veuillez consulter la page <https://global.dreametech.com/pages/user-manuals-and-faqs>.

Avis de sécurité réseau

Afin de garantir le fonctionnement sécurisé de cet appareil dans les environnements réseau, les informations suivantes sont fournies :

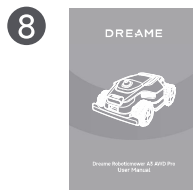
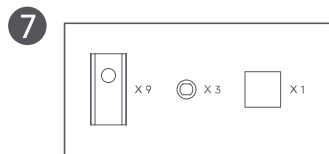
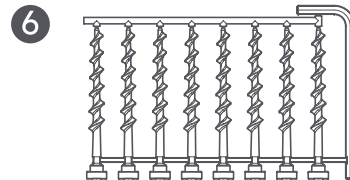
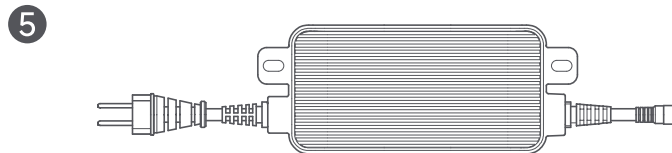
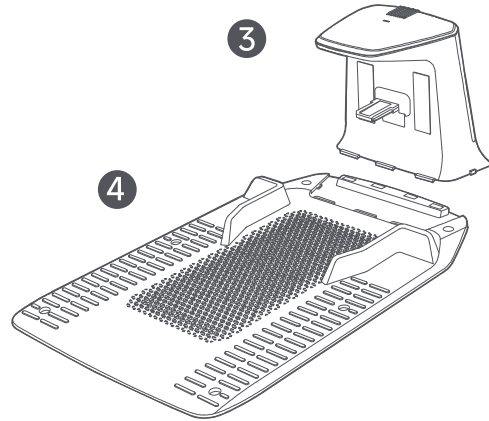
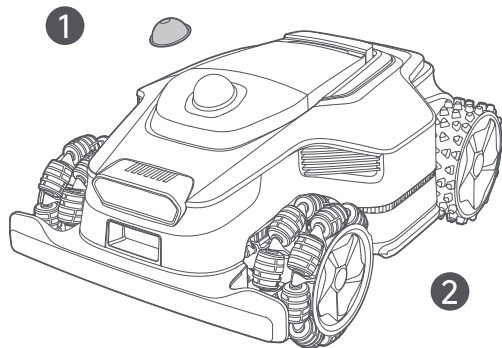
Cet appareil est équipé de multiples capacités de communication réseau, notamment un port Ethernet (RJ-45), un module de communication sans fil Wi-Fi et une interface de débogage USB. Au démarrage, les services réseau suivants sont activés par défaut :

- **Service de configuration Web (HTTP/HTTPS)** : Écoute sur le port 80 (HTTP) et le port 443 (HTTPS) pour la configuration locale et la surveillance de l'état. Pour éviter toute fuite d'informations, il est recommandé de désactiver le service HTTP immédiatement après l'installation, d'activer uniquement le protocole HTTPS et de déployer un certificat TLS fiable.
- **Diffusion de dispositifs (mDNS/SSDP)** : Utilisé pour la détection automatique par diffusion des informations sur les périphériques au sein du réseau local (LAN). Si cela n'est pas nécessaire, il est recommandé de désactiver ces services afin de réduire le risque d'être scanné.
- **Interface USB** : Utilisée pour les mises à jour locales du micrologiciel et l'extraction de journaux. Lorsque le mode débogage est activé, il peut exposer sans restriction les autorisations d'accès aux fichiers système. Il est recommandé de limiter l'utilisation au personnel autorisé et de désactiver cette interface lorsque l'appareil n'est pas en maintenance.

Pour connaître les procédures de configuration détaillées, veuillez vous référer à la section *Préparation à la première utilisation*.

2 Présentation du produit

2.1 Contenu de la boîte



1 Couvercle de protection des capteurs LIDAR

2 Tondeuse robot à gazon

3 Tour de charge (avec câble d'extension de 393,7 po)

4 Plaque de base

5 Alimentation

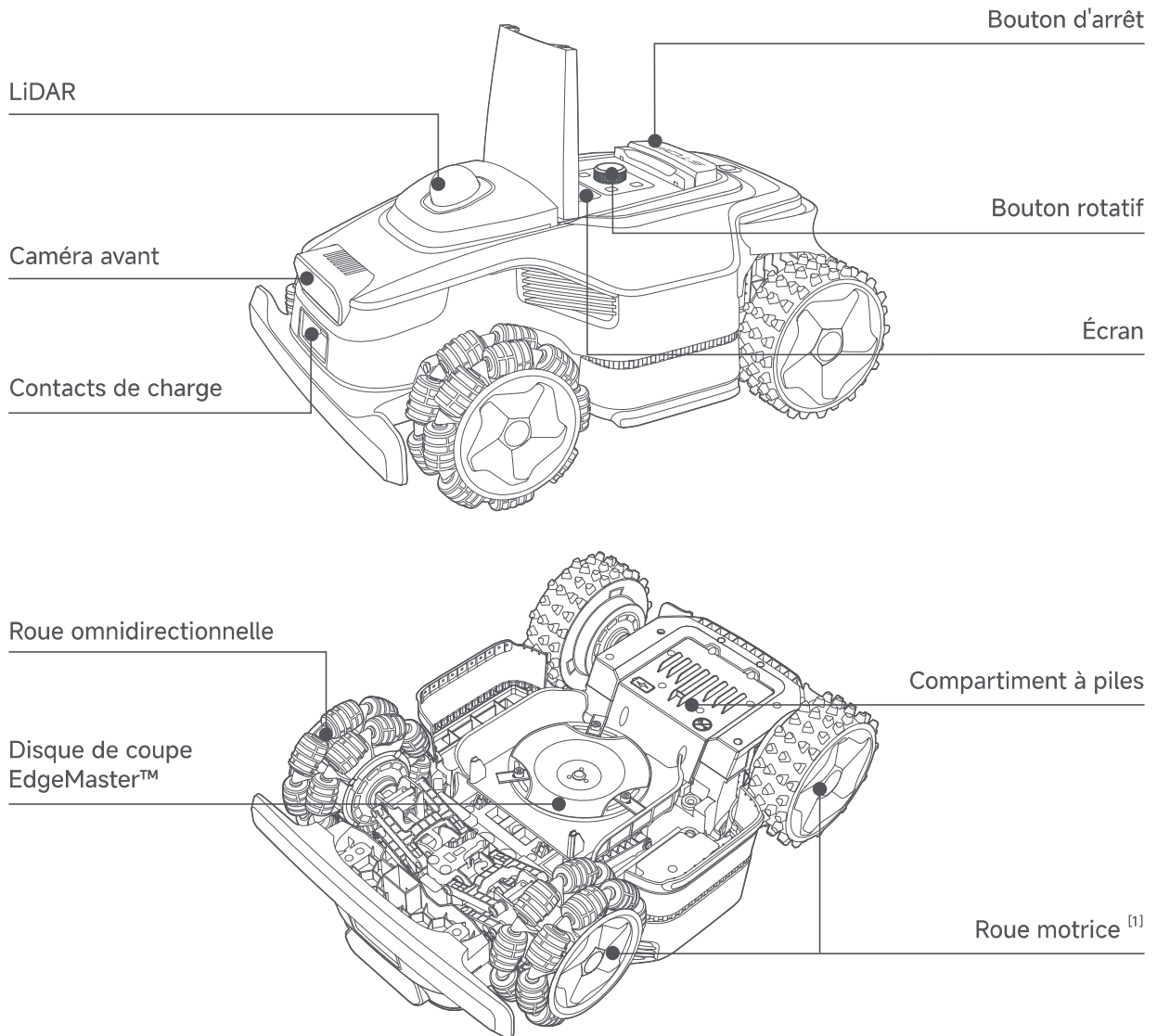
6 Vis × 8, clé hexagonale

7 Lames de rechange × 9, supports × 3, chiffon sans peluches

8 Manuel d'utilisation

9 Guide de démarrage rapide


2.2 Aperçu du produit

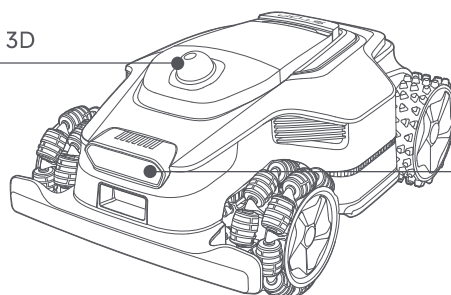


[1] Avec moteurs sur moyeux.

2.3 OmniSense™ 3.0 : système d'ultra-détection 3D avec caméra IA

Faites passer l'entretien de pelouse à un tout autre niveau grâce à OmniSense™ 3.0, un système de détection 3D révolutionnaire équipé d'une caméra HDR assistée par algorithme, qui offre une perception plus complète et détaillée de l'environnement 3D du jardin.

 OmniSense™3.0
Système d'ultradétection 3D




Évitement des obstacles omnidirectionnels 3D amélioré par l'IA



2.4 Service de liaison avec GPS et connectivité 4G

Le robot est équipé du service de liaison, qui offre une connectivité au réseau mobile cellulaire 4G.

Activez le service de liaison

Allumez votre robot et le service de liaison s'activera automatiquement.  s'allume sur l'écran du robot et dans l'application, indiquant que l'activation a réussi. Vous pouvez consulter l'état d'utilisation du service de liaison sous **Connexions** dans l'application.

Lorsque le service de liaison est activé, vous pouvez surveiller à distance l'état de votre robot et lancer des tâches de tonte sans connexion Wi-Fi. De plus, un GPS intégré permet de suivre la localisation en temps réel, renforçant ainsi les capacités antivol du robot. Vous pouvez suivre sa position à tout moment, où que vous soyez, et recevoir des notifications s'il sort de la zone désignée sur la carte.

Le service Link prend effet à partir du moment de l'activation, conformément à la configuration du produit que vous avez achetée.* Pour prolonger le service à l'expiration, veuillez contacter l'équipe du service après-vente de Dreame via support.na@dreame.tech.

*Veuillez consulter la période gratuite restante du service Link dans l'application, ou contacter l'équipe du service après-vente de Dreame pour plus de détails.

2.5 Capteurs

Nom	Description
LiDAR	Permet d'obtenir des informations environnementales et facilite le positionnement du robot, l'évitement des obstacles et la détection de l'eau et de la saleté. Portée de détection (à 100 klx) : 1574,8 po à 10 % de réflectance ; 2755,9 po à 80 % de réflectance Champ de vision : 360° (horizontal) × 59° (vertical).
Caméra avant	Détecte les obstacles, les limites de la pelouse et la présence humaine. Angle de vue : 89° (à l'horizontale), 58° (en verticale), 97° (en diagonale) Résolution : 2 MP.
GPS	Le robot possède une fonction GPS intégrée. Vous pouvez suivre en temps réel la position du robot dans Google Maps via l'application.

3 Installation

3.1 Choisir un emplacement approprié

- Placez la plaque de base sur une surface plane près du bord de la pelouse et d'une prise de courant. Placez-la dans une zone avec un signal Wi-Fi puissant.

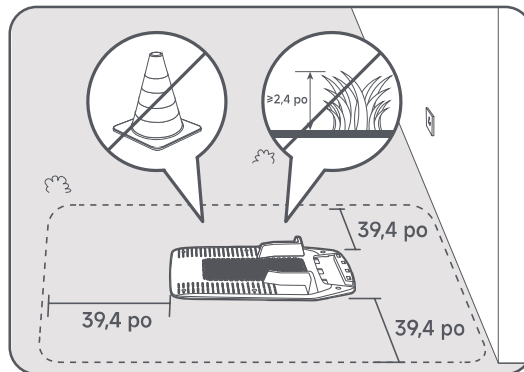
Remarque : utilisez votre appareil mobile afin de vérifier la puissance du signal Wi-Fi de l'emplacement. Un signal Wi-Fi puissant assure une connexion stable entre le robot et l'application.

Important : assurez-vous que le sol est suffisamment meuble pour permettre l'installation des vis.

Important : si la station de recharge est située sur une pente, assurez-vous que celle-ci n'est pas trop raide afin d'éviter que le robot ne recule et qu'il parvienne à s'ancre.

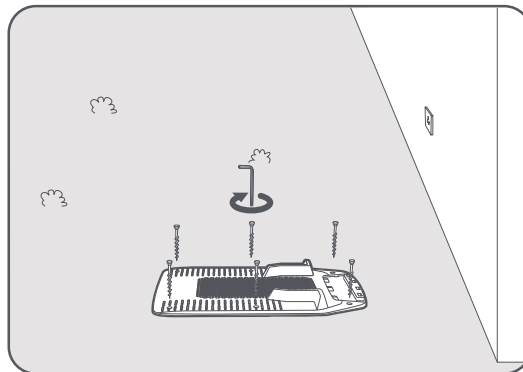


- Gardez au moins **39,4 po** d'espace libre sans obstacle à gauche, à droite et devant la plaque de base. Assurez-vous que l'herbe alentour mesure moins de **2,4 po**. Si l'herbe est plus haute, veuillez d'abord la tondre avec une tondeuse manuelle. Les herbes hautes peuvent rendre difficile le retour du robot à la station de charge.

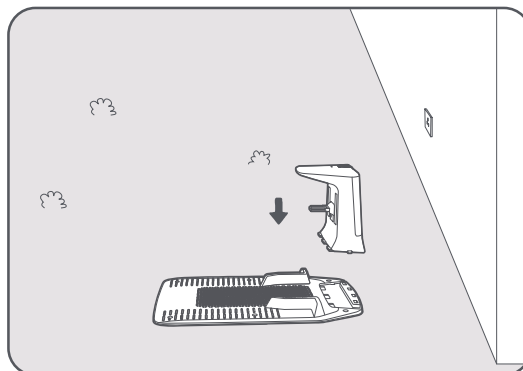


3.2 Installation de la station de charge

- 1 Fixez la plaque de base au sol avec les vis et la clé hexagonale fournis.

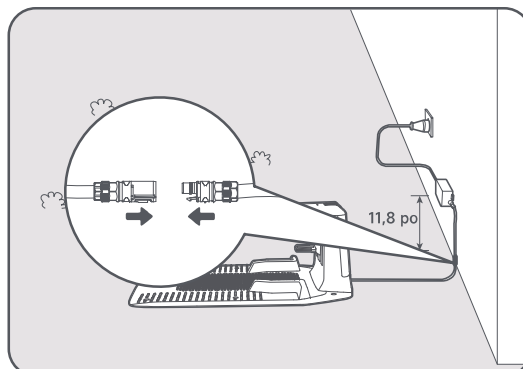


- 2 Insérez la tour de charge dans la plaque de base jusqu'à ce que vous entendiez un clic.

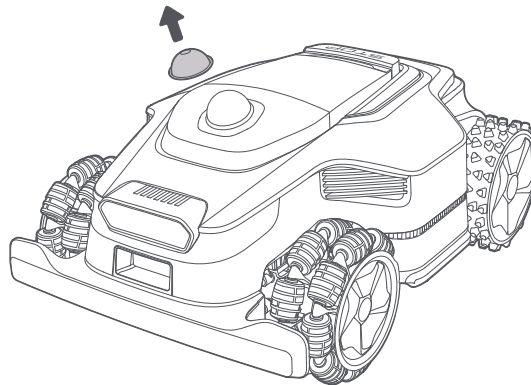


- 3 Connectez l'alimentation au câble d'extension, puis connectez-le à une prise de courant. Veuillez maintenir l'alimentation électrique à au moins **11,8 po** au-dessus du sol.

Remarque : l'indicateur LED de la station de charge reste **bleu fixe** lorsque l'appareil est sous tension.

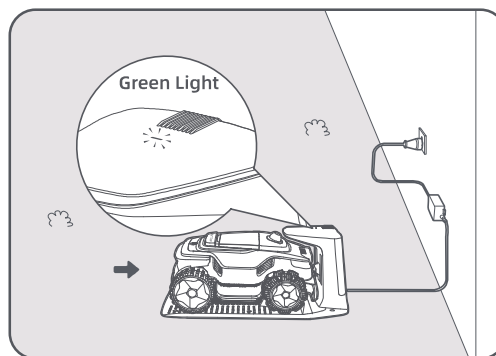


④ Retirez le couvercle de protection des capteurs LIDAR.



⑤ Placez le robot dans la station de charge pour le recharger. Assurez-vous que les contacts de charge du robot et de la station de charge sont correctement connectés.

Remarque : si vous souhaitez ajouter un garage Dreame pour une protection supplémentaire, utilisez le garage Dreame assorti, disponible dans les magasins locaux ou en ligne. L'utilisation d'un garage non-Dreame peut causer des problèmes lors de la recharge.

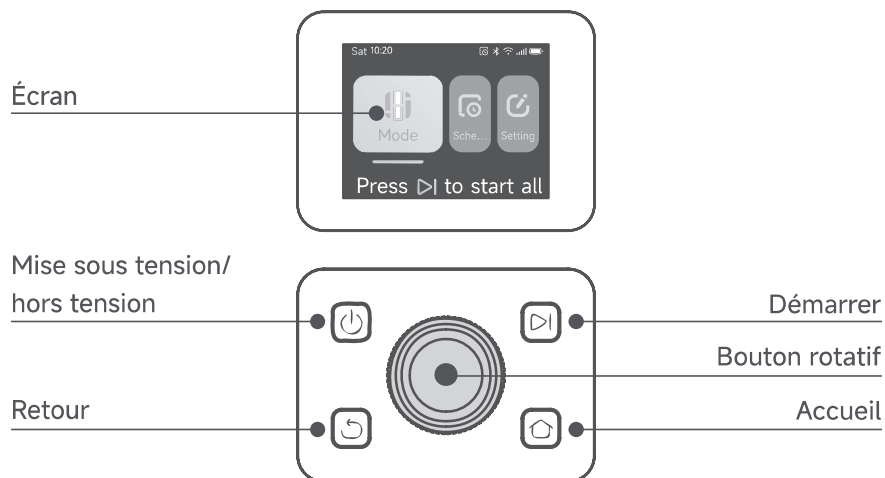


Indicateur LED sur la station de charge

Couleur de la lampe indicatrice LED	Signification
Rouge clignotant/fixe	1. Problème avec la station de charge (par exemple, avec le courant ou la tension de charge).
	2. Le robot s'amarre dans la station de charge, mais la charge est anormale (par exemple, les contacts de charge ont un court-circuit).
Bleu fixe	La station de charge est alimentée. Le robot n'est pas dans la station de charge.
Vert clignotant	Le robot est en charge dans la station de charge.
Vert fixe	Le robot est complètement chargé à la station/en dehors des heures de charge.

4 Préparation à la première utilisation

4.1 Familiarisez-vous avec le panneau de commande



Écran

Icône	Statut
	Niveau de batterie (affiche le niveau actuel de la batterie.)
	Chargement (le robot s'amarre correctement à la station de charge)
	Bluetooth (le robot est connecté à l'application via Bluetooth.)
	Wi-Fi (le robot est connecté à l'application via un réseau Wi-Fi)
	Service de liaison (le service de liaison est activé.)
	Programme (une tâche est programmée aujourd'hui et n'a pas encore commencé)

Commandes

Bouton	Fonction
Marche/Arrêt	Pour allumer ou éteindre le robot, appuyez sur le bouton et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes. Assurez-vous qu'il se trouve à l'extérieur de la station de charge.
Démarrer	Pour commencer la tonte de toute la surface ou reprendre les tâches en pause, appuyez sur le bouton puis refermez le couvercle dans les 5 secondes qui suivent. La tâche sera annulée si le couvercle n'est pas fermé dans les 5 secondes.
Accueil	Pour faire revenir le robot à la station de recharge pour le recharger, appuyez sur le bouton , puis fermez le couvercle dans les 5 secondes qui suivent. La tâche sera annulée si le couvercle n'est pas fermé dans les 5 secondes.
Retour	Pour monter d'un niveau dans le menu, appuyez sur le bouton .

Commandes

Bouton rotatif	Pour confirmer la sélection dans les menus, appuyez sur le bouton rotatif.
	Pour activer le mode de jumelage Bluetooth, appuyez sur le bouton rotatif et maintenez-le enfoncé pendant 3 secondes.
	Pour naviguer dans le menu, faites pivoter le bouton rotatif dans le sens horaire/anti-horaire.
Démarrer + Retour	Pour la réinitialisation du robot, appuyez simultanément sur le bouton ▶ et le bouton ↻ pendant 3 secondes. Le code PIN ne sera pas effacé.
Accueil + Retour	Appuyez et maintenez enfoncés les boutons 🏠 et ↻ pendant 3 secondes pour entrer dans la page À propos dans les paramètres. La page À propos disparaîtra après 5 secondes.
Bouton rotatif + Retour	Pour réinitialiser le code PIN, maintenez enfoncés le bouton rotatif et le bouton ↻ ensemble pendant 3 secondes.
Arrêt	Appuyez sur le bouton STOP . Le code PIN doit être saisi sur le panneau de commande pour reprendre l'opération.

Aperçu de la structure de menus

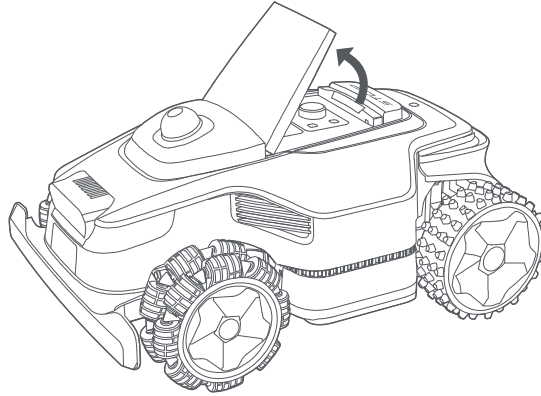



*Ceci peut être mis à jour selon la version du logiciel.

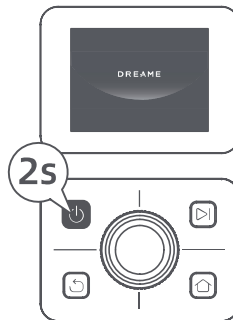
4.2 Paramètres initiaux

Avant de mettre le robot en marche pour la première fois, certains réglages de base doivent être effectués afin que le robot soit prêt à fonctionner.

- 1 Soulevez le couvercle supérieur.

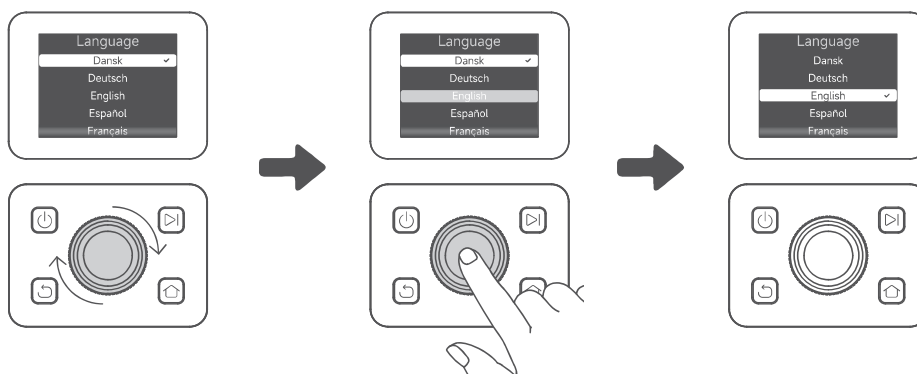


- 2 Appuyez sur le bouton  du panneau de commande et maintenez-le enfoncé pendant 2 secondes pour allumer le robot.



- 3 Sélectionnez la langue que vous préférez

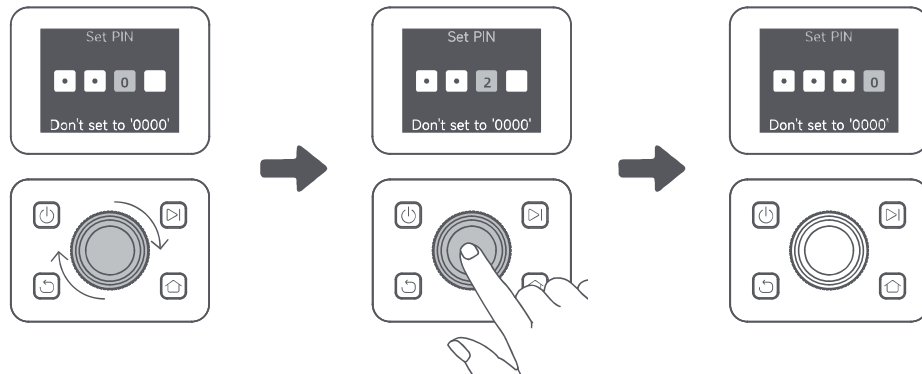
Faites pivoter le bouton rotatif dans le sens horaire pour descendre et dans le sens antihoraire pour monter afin de sélectionner votre langue. Appuyez sur le bouton rotatif pour confirmer.



4 Réglez le code PIN

1. Faites pivoter le bouton rotatif pour sélectionner un chiffre de 0 à 9. Faites pivoter dans le sens horaire pour augmenter le chiffre et dans le sens antihoraire pour le diminuer. Appuyez sur le bouton rotatif pour confirmer et régler le chiffre suivant. Pour modifier le chiffre précédent, faites pivoter le bouton rotatif dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que le chiffre devienne 0 et continuez à le faire pivoter une fois de plus.

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



2. Saisissez à nouveau le code PIN pour terminer le réglage du code PIN.

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

5 Connecter le robot à Internet

Veuillez scanner le code QR pour télécharger l'application Dreamehome sur votre appareil mobile. Après l'installation, veuillez créer un compte et vous connecter.



Vous pouvez également télécharger l'application Dreamehome à partir de l'App Store ou de Google Play.




Le robot prend en charge la connectivité 4G et intègre un GPS. Cependant, pour des performances optimales, nous recommandons de configurer une connexion Wi-Fi.


Avant la configuration du réseau :

- Assurez-vous que le robot et votre appareil mobile sont connectés au même réseau Wi-Fi.
- Assurez-vous que votre appareil mobile se trouve à moins de **393,7 po** du robot.
- Activez la fonction Bluetooth sur votre appareil mobile.

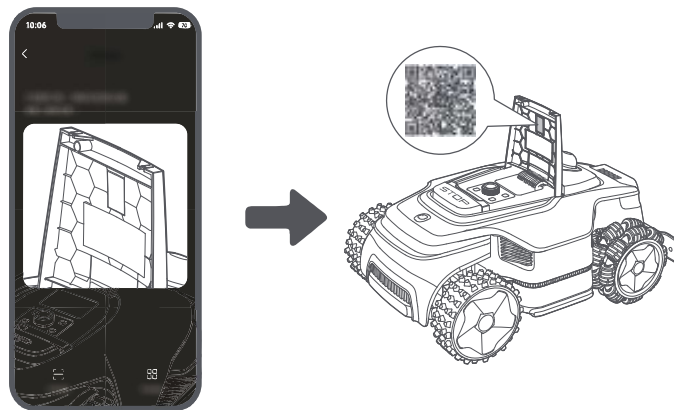
1. Ouvrez l'application Dreamehome.

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

a. Scannez le code QR : allez à  **Appareil** et appuyez sur  **Scannez le code QR pour connecter**. Scannez le code QR situé à l'intérieur du couvercle supérieur du robot pour vous connecter.

b. Ajoutez manuellement : accédez à  **Appareil** et appuyez sur **+ Ajouter**. Sélectionnez ensuite votre modèle de robot à connecter.

c. Découverte automatique : le robot recherchera les appareils à proximité. Appuyez sur votre robot dans la liste des appareils découverts à connecter.

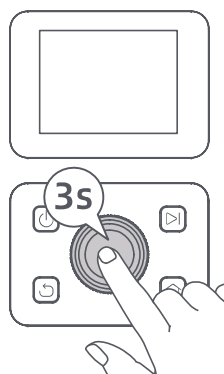


3. Suivez les instructions de l'application pour terminer la connexion au réseau Wi-Fi.

Important : veuillez utiliser un réseau mono-bande de fréquence 2,4 GHz ou un réseau bi-bande de fréquence 2,4/5 GHz.

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

4. Appuyez sur le bouton rotatif du panneau de commande et maintenez-le enfoncé pendant 3 secondes. Le robot passera en mode jumelage Bluetooth.






5. Suivez les instructions de l'application pour terminer le jumelage.

Comment procéder à la dissociation du robot ?

Le robot est automatiquement associé au compte Dreamehome une fois le jumelage réussi. Chaque appareil ne peut être associé qu'à un seul compte. Il ne peut pas être associé à un autre compte en même temps.



Pour jumeler le robot avec un nouveau compte, vous devez d'abord le dissocier. Pour le dissocier :

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

Comment partager votre robot ?

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

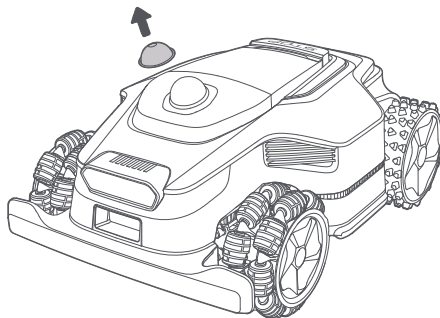
Comment se déconnecter de votre compte Dreamehome ou le supprimer?

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

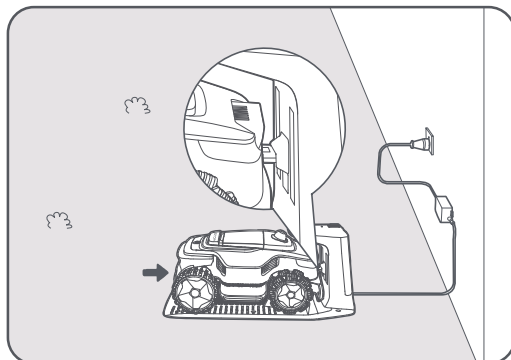
5 Cartographiez votre jardin

Avant de cartographier, veuillez vérifier ce qui suit :

- Le niveau de la batterie du robot est supérieur à 50%.
- Le couvercle de protection du LiDAR est retiré.



- Le couvercle supérieur est fermé.
- Le robot est correctement amarré à la station de charge.



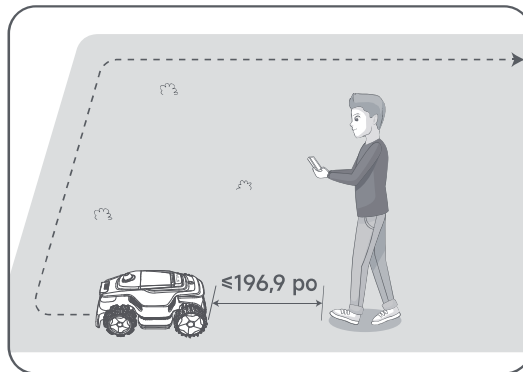
5.1 Création de périmètre virtuel

Avant d'entamer le processus de cartographie, veuillez garder à l'esprit ce qui suit :

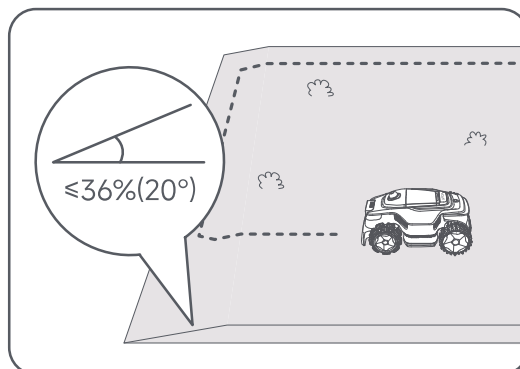
Important : ne déplacez pas manuellement le robot lors de la création du périmètre, car cela pourrait entraîner l'échec de la cartographie.

Important : lorsque la cartographie commence, n'amarrez pas le robot à distance dans la station de charge tant que le processus de cartographie n'est pas terminé. Sinon, le LiDAR peut être bloqué, ce qui peut entraîner l'échec de la cartographie.

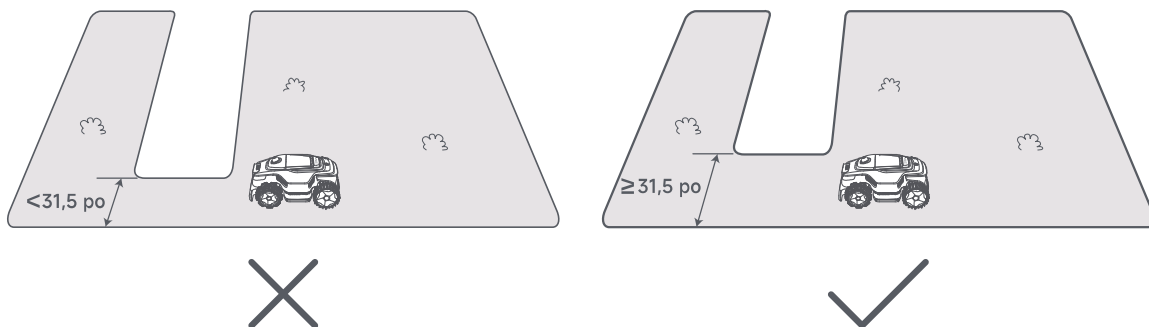
- Marchez à moins de **196,9 po** derrière le robot pendant le processus de cartographie.



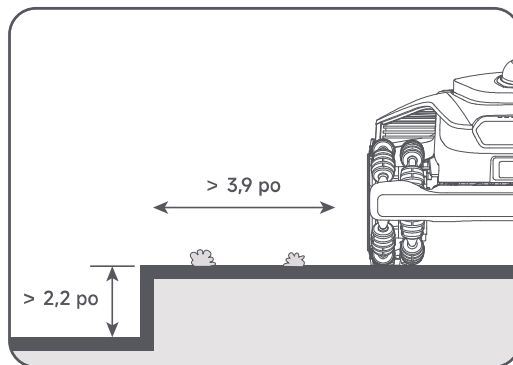
- Le robot peut parcourir des pentes inclinées jusqu'à **80% (39°)**. Cependant, pour obtenir de meilleurs résultats de tonte, il est recommandé de maintenir la pente des zones de travail en dessous de **36% (20°)**.



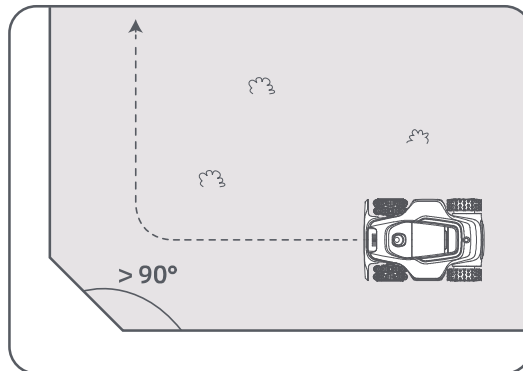
- Pour les zones plus étroites que **31,5 po**, veuillez les placer comme chemins pour permettre au robot de passer (voir la section 5.4 : **Définition d'un chemin**).



• Si votre pelouse est plus haute de **2,2 po** que le sol adjacent, maintenez le robot à au moins **3,9 po** du bord. Si votre pelouse est au niveau du sol adjacent, le robot peut traverser le périmètre pour des résultats de tonte optimaux le long des bords.

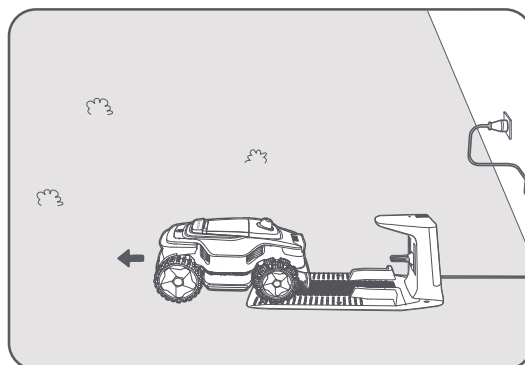
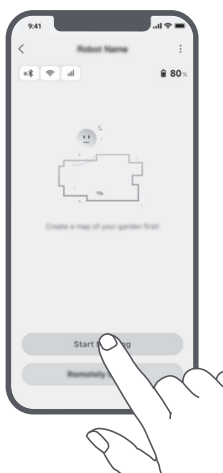


• Assurez-vous que les angles de braquage sont supérieurs à **90°**. Des angles inférieurs à 90° peuvent rendre difficile pour le robot d'effectuer une coupe nette.

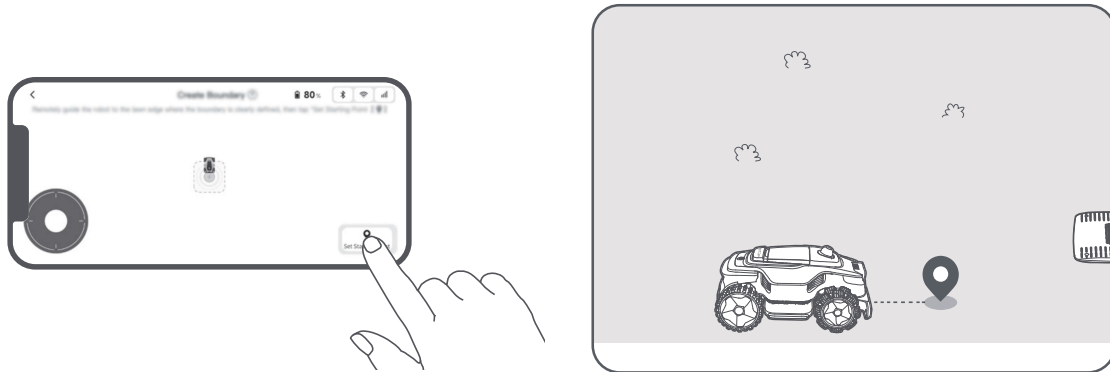


Démarrer la cartographie :

1. Appuyez sur **Commencer à créer** via l'application, et le robot vérifiera son état et se calibrera. Il quittera automatiquement la station de charge pour effectuer l'étalonnage. Soyez prudent.



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



3. Contrôlez à distance le robot pour qu'il se déplace le long du périmètre de votre pelouse afin de cartographier la zone de travail.

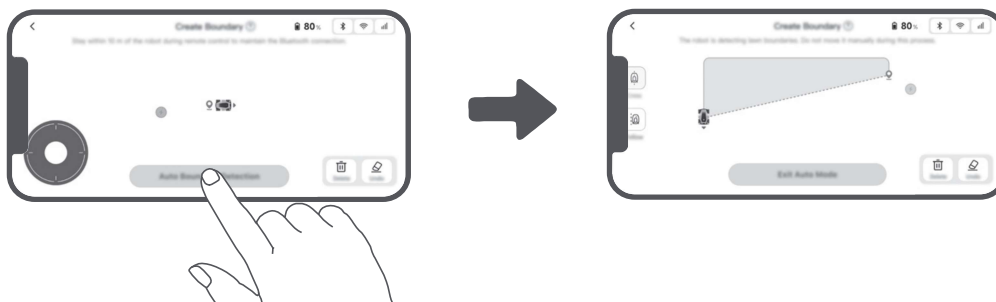
Détection automatique du périmètre

Grâce à un algorithme d'intelligence artificielle avancé, le robot utilise sa caméra avant pour détecter les zones herbeuses et non herbeuses, ce qui lui permet d'identifier les limites sans avoir besoin d'être guidé manuellement.

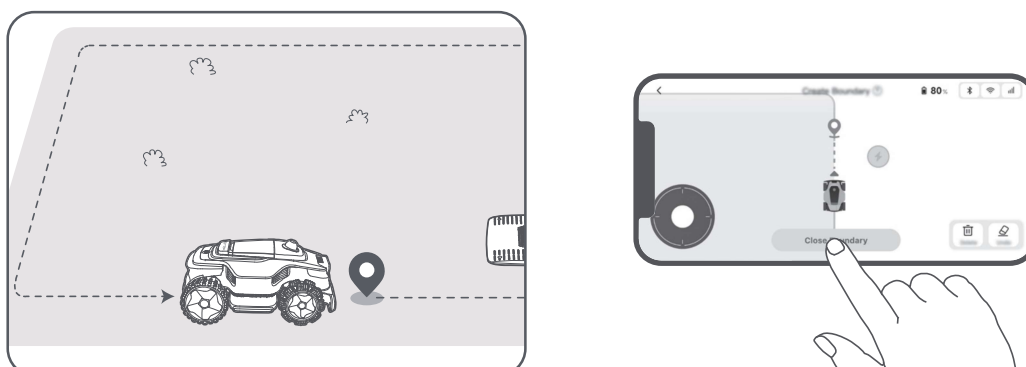
Après avoir guidé le robot à distance jusqu'au bord de la pelouse et défini le point de départ, vous pouvez utiliser le mode **Détection automatique du périmètre**. Vous pouvez choisir si le robot doit franchir le périmètre pour obtenir des résultats de coupe plus nets ou rester près de celui-ci pour éviter de rester coincé. Nous vous recommandons de suivre le robot pendant ce processus. Si le robot ne parvient pas à détecter précisément les limites, vous pouvez à tout moment quitter le mode détection automatique du périmètre et basculer sur la télécommande.

Important : le mode de détection automatique du périmètre doit être utilisé en plein jour pour assurer une visibilité adéquate. Évitez d'utiliser cette fonction dans des conditions de faible luminosité ou de pluie.


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

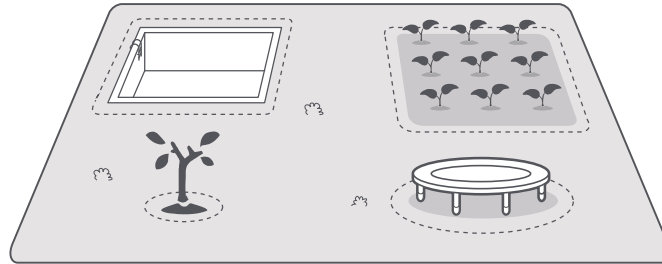


4. Lorsque le robot revient à moins de **39,4 po** du point de départ, vous pouvez appuyer sur **Fermer la délimitation** et la limite sera automatiquement complétée.



5.2 Définition d'une zone interdite

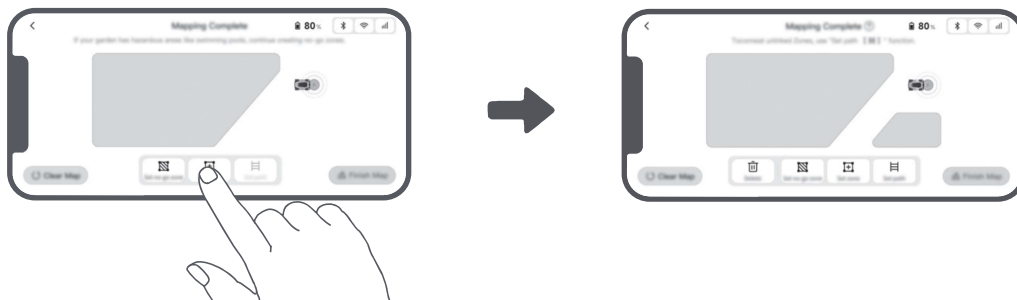
Bien que le robot puisse éviter automatiquement les obstacles, il est tout de même nécessaire de définir les zones à risque de chute, comme les piscines et les bacs à sable, comme zones interdites. Pour les objets que vous souhaitez protéger (tels qu'un parterre de fleurs, un trampoline, un potager ou une racine d'arbre exposée), veuillez les définir comme zones interdites. Vous pouvez appuyer sur **Zone interdite** dans l'application pour continuer à créer des zones interdites. Vous pouvez également vous rendre dans  > **Modification de la carte** pour créer ou supprimer les zones interdites une fois la carte terminée.




5.3 Créer plus de zones et élargir les zones existantes

- **Pour créer plus de zones**


Si votre pelouse est séparée par des routes ou si vous avez plusieurs pelouses isolées, vous pouvez appuyer sur **Zone de travail** dans l'application pour continuer à créer des zones de travail. Vous pouvez aussi ajouter, supprimer ou modifier les zones dans  > **Modification de la carte** quand la carte est terminée.



- **Pour agrandir des zones existantes**

Pour agrandir une zone existante, appuyez sur **Zone de travail** dans l'application afin de créer la zone que vous souhaitez inclure. Si les deux zones se chevauchent, elles seront automatiquement fusionnées. Vous pouvez également vous rendre dans  > **Modification de la carte** > **Zone de travail** une fois la cartographie terminée pour agrandir une zone existante.

- **Pour séparer et combiner des zones**

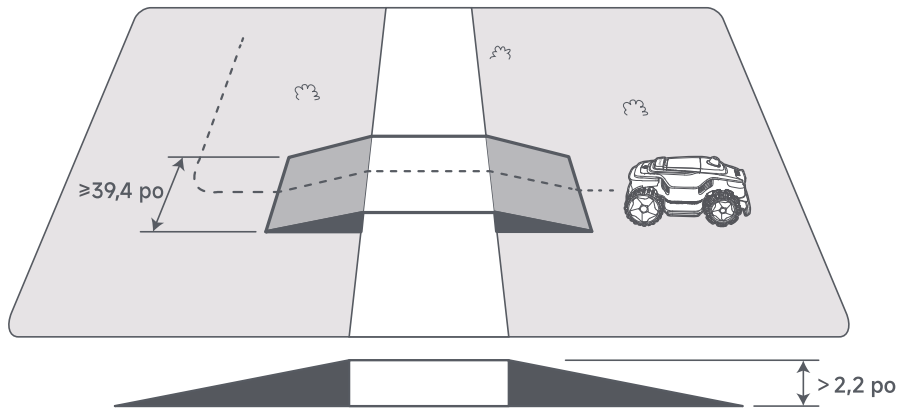
Pour diviser une zone en zones plus petites ou pour fusionner des zones qui ont été divisées à l'aide de l'application en une zone plus grande, accédez à  > **Modification de la carte** > **Paramètres de la zone** et appuyez sur **Diviser la zone** ou **Fusionner** dans l'application.

5.4 Définition d'un chemin

Pour les zones isolées, veuillez créer un chemin pour les relier. Les zones isolées sans chemin seront inaccessible au robot.

Remarque : par défaut, le robot ne se déplace que le long du chemin sans tondre l'herbe.

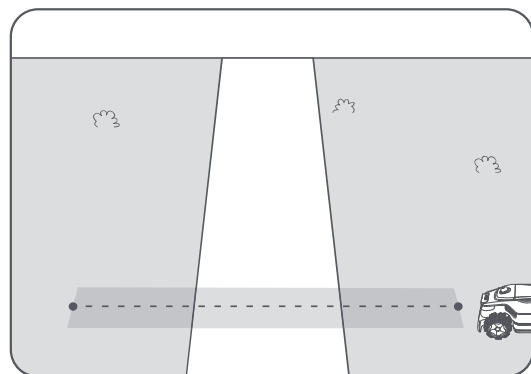
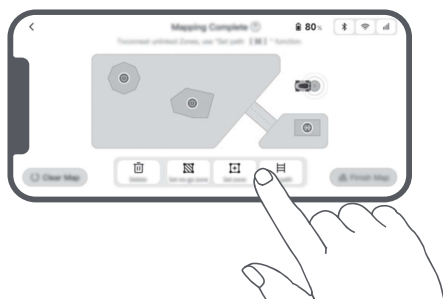
Important : si votre pelouse est divisée par des passages plus élevés que **2,2 po**, placez une rampe de même hauteur que le passage.



• Pour relier deux zones de chantier isolées

Pour les zones isolées, veuillez créer des trajectoires pour les relier, sinon elles seront inaccessible au robot. Appuyez sur **Chemin** pour créer un chemin.

Important : assurez-vous que le début et la fin du chemin se trouvent dans la zone de travail.

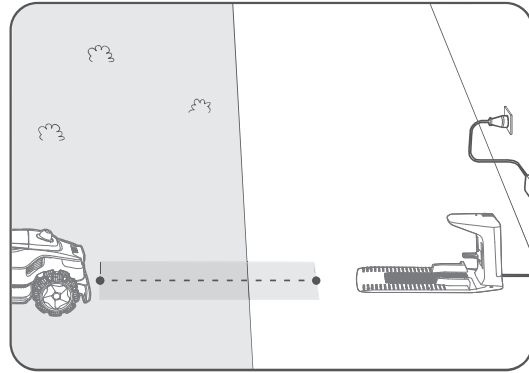
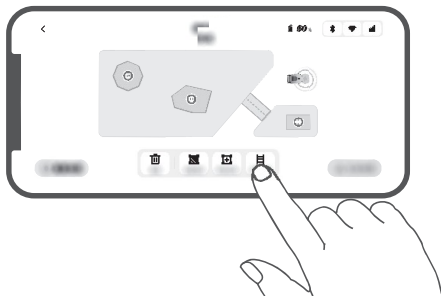


• Pour connecter la zone de travail et la station de charge

Si votre station de charge ne se trouve pas dans la zone de travail, vous devez créer un chemin pour la relier à la zone de travail. Appuyez sur **Définition d'un chemin** pour créer un chemin permettant au robot de retourner à la station de charge.

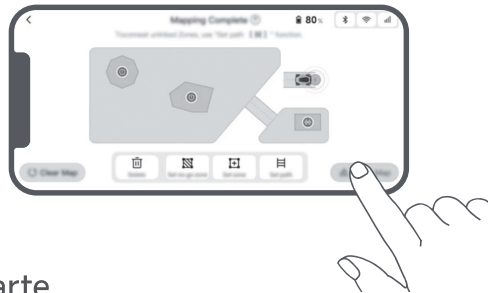
Important : assurez-vous qu'une extrémité se trouve à l'intérieur de la zone de travail et que l'autre extrémité se trouve juste devant la station de charge. Il est conseillé d'aligner le chemin sur la station de charge.

Important : lorsque vous créez des chemins pour relier la zone de travail et la station de charge, n'amarrez pas le robot à distance dans la station de charge. Sinon, le LiDAR peut être bloqué, ce qui peut entraîner l'échec de la cartographie.



5.5 Terminer la carte

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



5.6 Ajout d'une deuxième carte

S'il n'y a pas de chemin entre vos jardins avant et arrière, vous pouvez créer une deuxième carte. Après avoir terminé la première carte, appuyez **Ajouter une carte** pour continuer à créer le deuxième. Sinon, vous pouvez aller à > **Modification de la carte** et appuyez sur **Ajouter une carte** une fois que la cartographie est terminée. Une fois la deuxième carte terminée, vous pouvez passer d'une carte à l'autre via > **Modification de la carte**.

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

Remarque : vous pouvez acheter une station de charge supplémentaire à installer sur la deuxième carte pour plus de commodité. Avec une station de charge séparée installée dans la deuxième carte, il vous suffit de déplacer manuellement le robot entre les deux cartes.

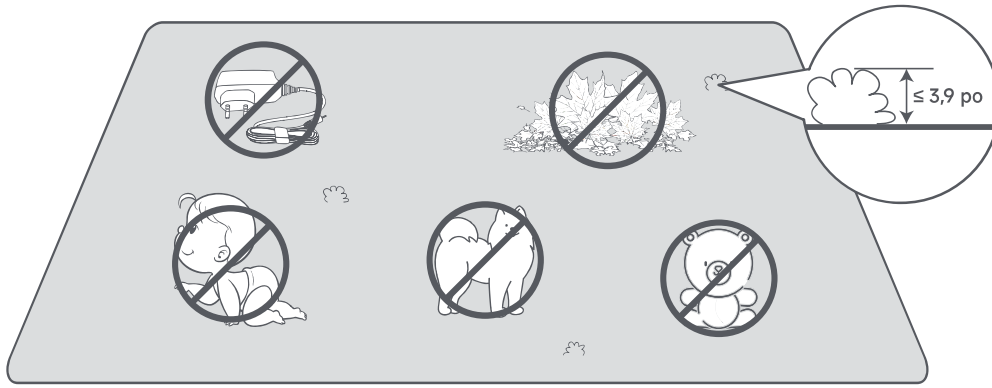


6 Fonctionnement

6.1 Démarrer la tonte pour la première fois

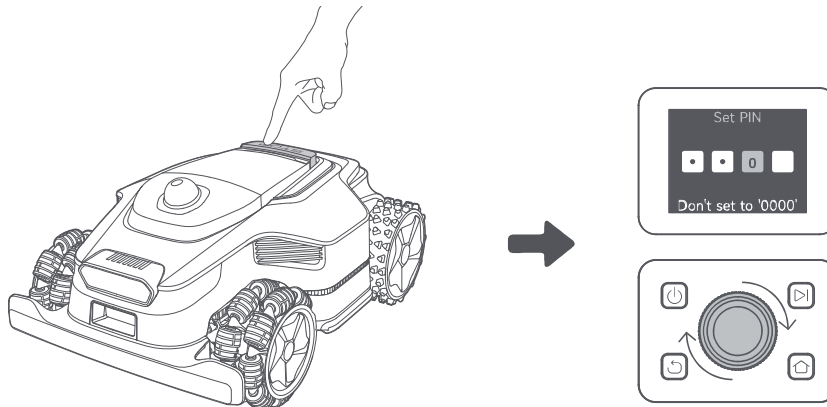
Conseils avant de tondre :

- Pour obtenir l'effet de tonte désiré, il est recommandé d'abord d'utiliser une tondeuse à gazon poussée pour couper le gazon à une hauteur maximale de 3,9 po.
- Dégagez les obstacles, y compris les débris, les tas de feuilles, les jouets, les fils et les pierres de la pelouse. Assurez-vous qu'il n'y a pas d'enfants ou d'animaux domestiques sur la pelouse lorsque le robot tond.
- Remplissez les trous dans la pelouse.
- Définissez à l'avance vos préférences de tonte dans l'application (comme l'efficacité de tonte, la hauteur de tonte et la direction de la tonte).
- Cartographiez votre jardin.

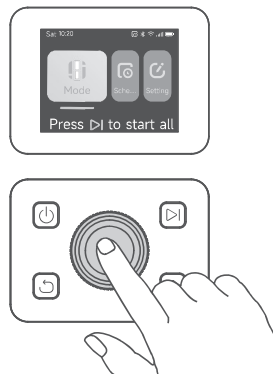


a) Démarrage via le panneau de commande

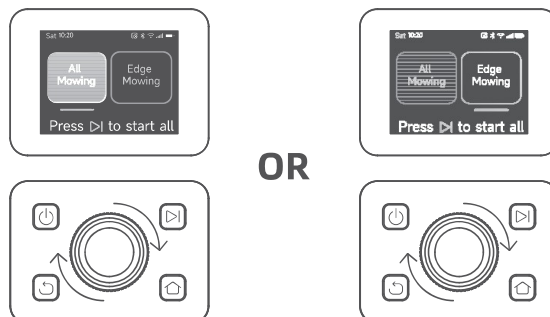
1. Appuyez sur le bouton **Arrêt**, soulevez le couvercle supérieur et entrez le code PIN.



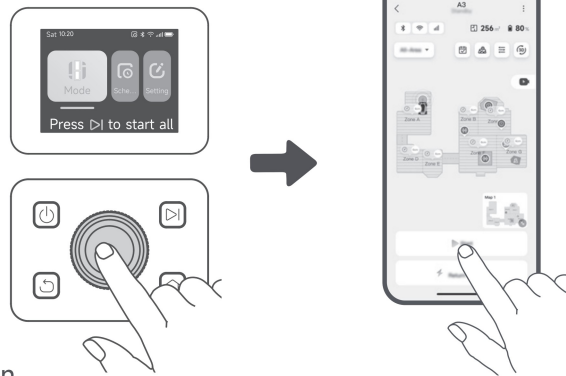
2. Sélectionnez **Modes** à l'écran et appuyez sur le bouton rotatif.



3. Faites pivoter le bouton rotatif pour sélectionner le mode de tonte.



4. Appuyez sur le bouton **▶**, puis **fermez le couvercle supérieur** dans les 5 secondes. Le robot quittera la station de charge et commencera la tonte de toute la surface. Vous pouvez aussi appuyer sur **Démarrer** dans l'application, pour démarrer la tonte.

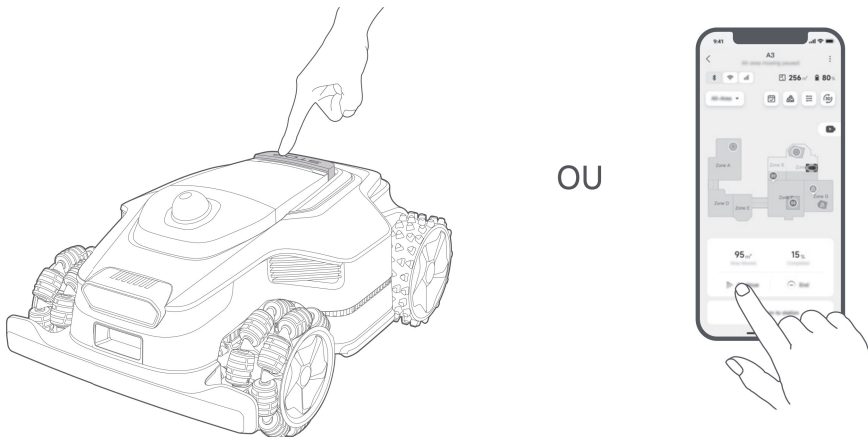


b) Démarrage via l'application

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

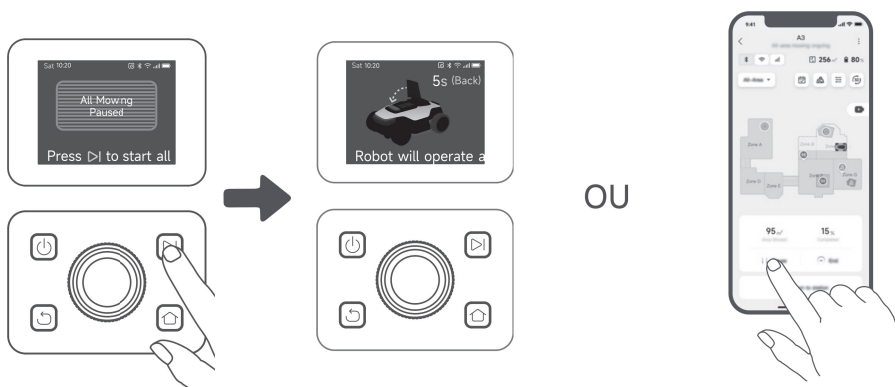
6.2 Pause

Pour mettre en pause la tâche de tonte en cours, vous pouvez appuyer sur la **Arrête** bouton sur le robot ou tap tap **Pause** dans l'application. **Note** : Le robot ne peut pas être démarré directement via l'application après le **Arrête** On appuie sur le bouton. Pour reprendre le fonctionnement, saisissez votre code PIN sur le panneau de commande.




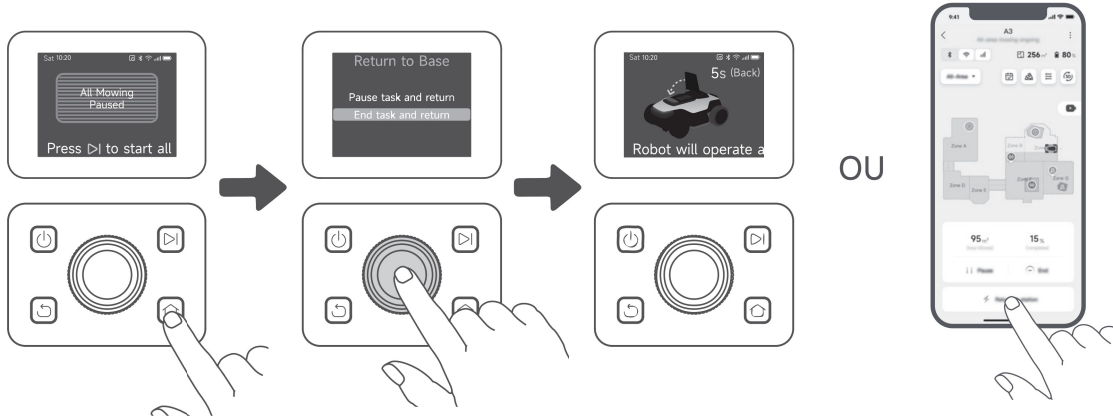
6.3 Reprise

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



6.4 Retour à la station de charge

Pour renvoyer le robot à sa station de charge, appuyez sur  sur le panneau de commande. Confirmez pour mettre en pause ou annuler la tâche en cours, puis **fermez le couvercle supérieur** dans les 5 secondes. Le robot retournera automatiquement à la station de charge pour se recharger. Vous pouvez également sélectionner **Démarrer le retour à la station** dans l'application pour renvoyer le robot.



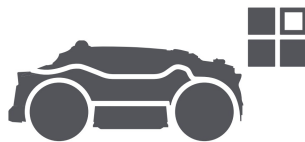
7 Application Dreamehome

Où vous pouvez en savoir plus


L'application Dreamehome est plus qu'une télécommande. L'application vous permet d'effectuer de nombreuses opérations : régler divers paramètres à distance, tester différents modes de tonte, modifier librement la carte et ajuster les programmes de tonte.

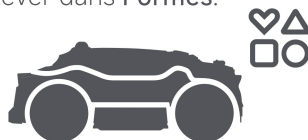
7.1 Modes de tonte

Le robot offre différents modes de tonte. Vous pouvez passer d'un mode à l'autre par l'intermédiaire de l'application, y compris la tonte de toute la surface, la tonte par zone, la tonte en bordure, la tonte par endroits et le mode manuel.




7.2 Formes de tonte

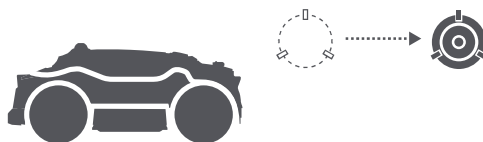
Personnalisez votre pelouse en ajoutant des formes à travers  **>Modification de la carte>Formes** dans l'application. Les formes définies seront exclues de la tonte dans tous les modes de tonte. Vous pouvez modifier leur position, leur taille ou les enlever dans **Formes**.




7.3 Système de découpe EdgeMaster™

Avec la technologie EdgeMaster™, le disque peut s'étendre vers l'extérieur pendant la tonte du bord de votre pelouse, assurant une distance entre le disque et le bord de moins de 0,6 po pour une coupe de bordure complète et précise. Cette fonction optimise la couverture de coupe et embellit votre pelouse.

Accédez à  **>Paramètres de tonte en bordure>EdgeMaster™** dans l'application.



7.4 Programme

Une fois la première carte terminée, le robot crée automatiquement deux programmes de tonte hebdomadaire en fonction de la taille de la pelouse, à savoir « **Programme printemps/été** » et « **Programme automne/hiver** ». Vous pouvez appuyer sur  dans l'application, pour faire des réglages détaillés du programme. Avec la fonction Programme, vous pouvez laisser le travail de tonte quotidien au robot. Vous n'avez qu'à entretenir le robot régulièrement.

Remarque : si vous craignez que le robot puisse vous déranger ou déranger vos voisins lorsqu'il fonctionne de manière autonome pendant certaines heures, vous pouvez aller à **Paramètres** > **Ne pas déranger** et régler la durée du **Ne pas déranger** dans l'application.



7.5 Verrouillage parental

Si vous craignez que des enfants puissent utiliser le robot, allez vers **Paramètres** et activez la fonction **Verrouillage parental** dans l'application. Lorsqu'elle est activée, le robot est verrouillé si aucune opération n'est effectuée pendant 5 minutes lorsque le couvercle est ouvert.



7.6 Protection contre la pluie

Si vous craignez que des conditions météorologiques défavorables puissent affecter les travaux de tonte, vous pouvez l'aider **Pluie**

Protection fonction dans **Paramètres** sur le panneau de commande ou dans l'application. Lorsque cette fonction est activée, le robot suspend automatiquement la tonte et retourne à la station de charge lorsqu'il pleut. Vous pouvez définir le temps de protection contre la pluie dans l'application.

Remarque : tondre l'herbe mouillée peut endommager votre pelouse. Il est conseillé de prolonger la durée de protection pour permettre à l'herbe de sécher avant de tondre à nouveau.



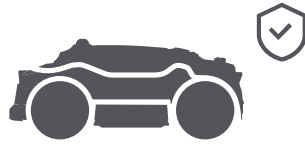
7.7 Protection contre le gel

Si la température descend en dessous de **42,8 °F**, une tonte peut endommager la pelouse de manière irréversible. La batterie ne se chargera pas, par mesure de sécurité. Pour éviter cela, vous pouvez activer la fonction **Protection contre le gel** dans les **Paramètres**, soit via le panneau de commande, soit via l'application. Cela mettra automatiquement la tonte en pause et renverra le robot à la station de recharge lorsque la température descendra en dessous **42,8 °F**. Le robot reprendra la tonte dès que la température dépassera **51,8 °F**.



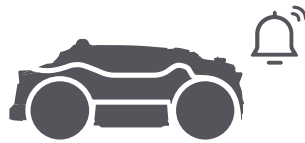
7.8 Fonctions de sécurité

Le robot est équipé de plusieurs fonctions antivol, alimentées par le GPS intégré pour plus de sécurité. De plus, la caméra avant peut détecter la présence humaine, ce qui fait du robot un gardien de jardin efficace.



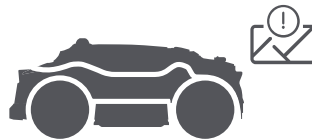
7.8.1 Alarme de levage

Lorsque cette fonction est activée, une alarme se déclenche immédiatement lorsque le robot est soulevé et le robot est verrouillé. Pour reprendre le fonctionnement, saisissez d'abord le code PIN sur le robot.



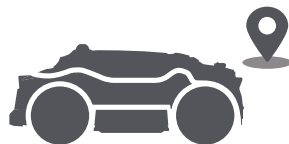
7.8.2 Alarme hors carte

Lorsque cette fonction est activée, le robot sera verrouillé et l'alarme se déclenchera immédiatement s'il est éloigné de la zone.



7.8.3 Localisation en temps réel

Lorsque cette fonction est activée, vous pouvez afficher l'emplacement actuel du robot dans Google Maps.



7.8.4 Alerte de détection de présence humaine

Lorsqu'il est activé, le robot vous avertira en cas de détection de présence humaine.




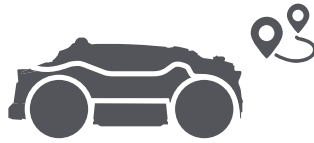
7.8.5 Vidéo en temps réel

Appuyez sur  pour afficher un flux vidéo en direct de la caméra avant du robot, ce qui vous permet de surveiller votre jardin à tout moment, où que vous soyez.



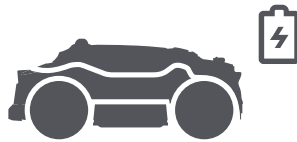
7.8.6 Patrouille

Pendant que le robot est en veille, vous pouvez l'envoyer patrouiller des périmètres ou des endroits spécifiques de votre jardin via l'application. Pour accéder à cette fonctionnalité, allez à  > **Patrouille**.



7.9 Période de charge personnalisée

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



Remarque : l'équipe de développement de Dreame effectuera continuellement des mises à jour **OTA (par transmission radio)** et de la maintenance sur le micrologiciel et l'application. Veuillez vérifier les notifications de mise à jour ou activer la **mise à jour automatique** pour maintenir le micrologiciel et l'application à jour et profiter de plus de fonctionnalités.

8 Entretien

Pour une meilleure performance et une meilleure durée de vie du robot, veuillez le nettoyer régulièrement et remplacer les pièces usées selon la fréquence ci-dessous :

Partie	Fréquence de remplacement
Lames	Toutes les 6 à 8 semaines ou plus tôt

Remarque : vous pouvez vérifier le temps restant pour les lames en naviguant vers **Paramètres > Consommables & Entretien** dans l'application. Après avoir remplacé les consommables comme demandé, accédez à la page de détails du consommable et appuyez sur **Je l'ai remplacé** pour réinitialiser la minuterie.

Remarque : Si vous avez désigné des zones dans votre jardin pour le nettoyage et l'entretien réguliers du robot, vous pouvez définir des points d'entretien sur la carte en accédant à **Paramètres > Se rendre au point d'entretien > Modifier le point**. Une fois les points d'entretien définis, vous pouvez simplement appuyer sur **Aller**, et diriger le robot vers les emplacements désignés pour faciliter l'entretien.

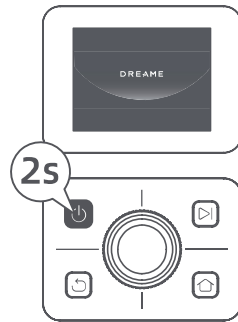
8.1 Nettoyage

Nettoyez régulièrement votre robot pour éviter que l'herbe coupée et la saleté ne s'accumulent et obstruent le disque de coupe et les roues motrices, ce qui peut affecter ses performances de tonte, d'amarage et de mouvement. Nous vous recommandons d'utiliser une trousse de nettoyage, disponible dans les magasins locaux ou en ligne.

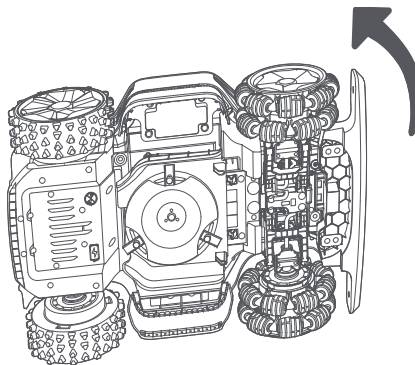
⚠ Avertissement : avant de procéder au nettoyage, veuillez éteindre le robot et débrancher la station de charge.

- Le boîtier, le châssis et le disque de coupe :

1. Éteignez le robot.



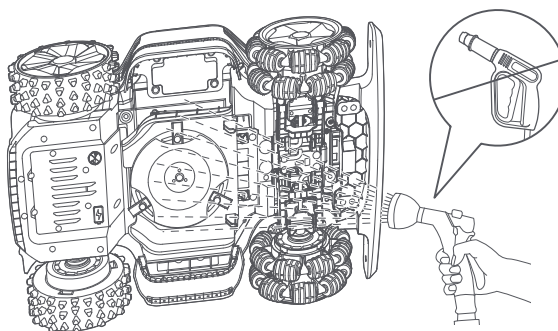
2. Placez le robot de côté.



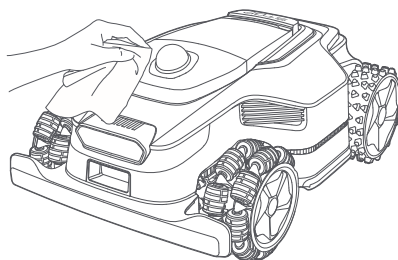
3. Nettoyez le boîtier, le disque de coupe et le châssis avec un tuyau d'arrosage.

⚠ Avertissement : ne touchez pas les lames lors du nettoyage du châssis. Veuillez porter des gants lors du nettoyage.

Attention : veuillez ne pas utiliser de nettoyeur haute pression pour le nettoyage. N'utilisez pas de détergents pour le nettoyage.

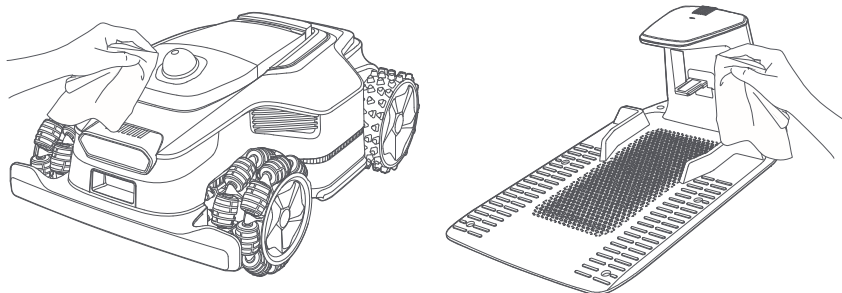


4. Utilisez un chiffon non pelucheux pour nettoyer soigneusement le capteur LiDAR.



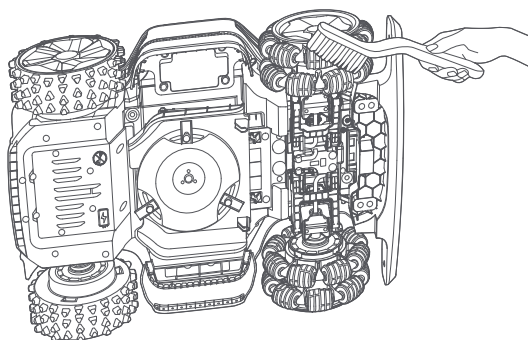
- **Contacts de charge et caméra avant :**

Utilisez un chiffon propre pour essuyer les contacts de charge du robot et de la station de charge, et nettoyer également la caméra avant. Gardez les contacts de charge et la caméra avant au sec après le nettoyage.



- **Roues motrices :**

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



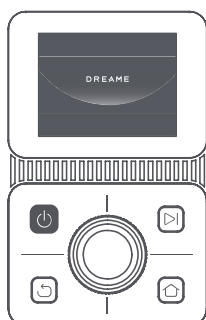
8.2 Remplacement des composants

- **Remplacement des lames**

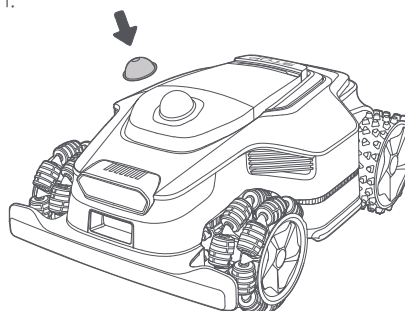
Pour garder les lames affûtées, veuillez les remplacer régulièrement. Il est recommandé de remplacer les lames toutes les **6 à 8 semaines** ou plus tôt. Veuillez utiliser uniquement les lames authentiques Dreame (MBKA10/ MQBA10).

⚠ Avertissement : veuillez éteindre le robot. Portez des gants de protection avant de remplacer les lames.
Remarque : veuillez remplacer les trois lames en même temps pour assurer un système de coupe équilibré.

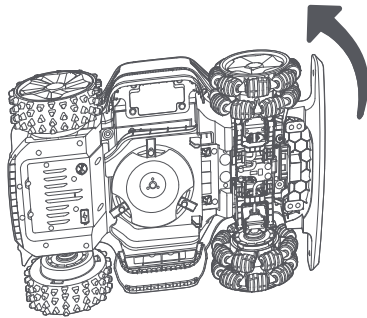
1. Éteignez le robot.



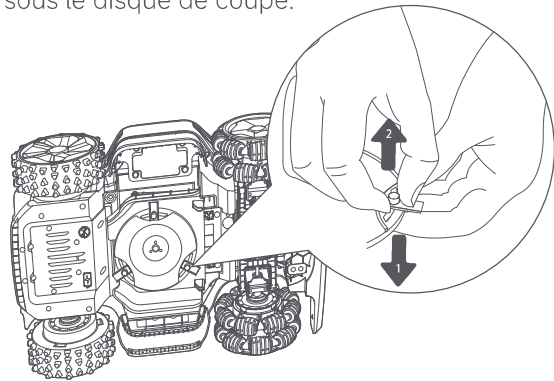
2. Recouvrez le LiDAR de son couvercle de protection.



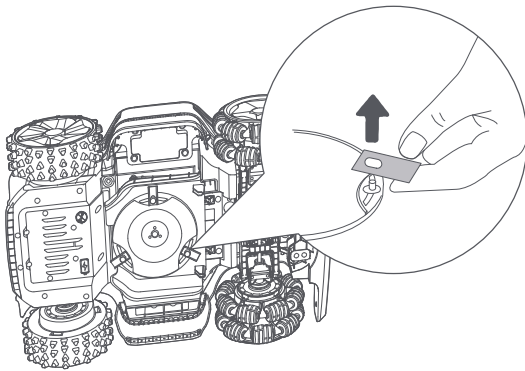
3. Placez le robot de côté.



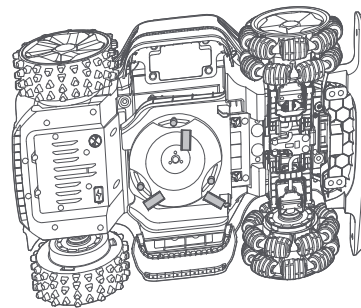
4. Retirez le support en appuyant sur le bouton sous le disque de coupe.



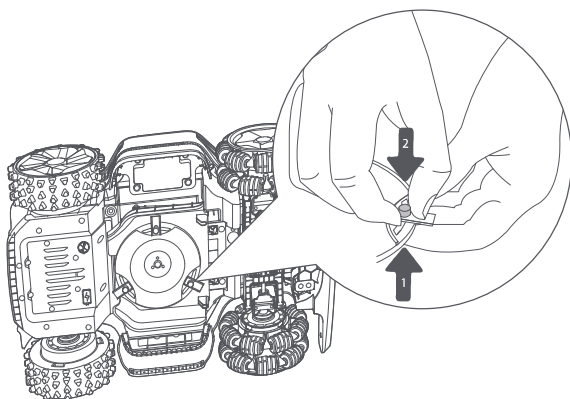
5. Retirez la lame en alignant le trou de la lame sur l'arbre sur l'arbre.



6. Retirez les 3 lames et les supports.



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



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





9 Batterie

Pour un stockage à long terme, chargez le robot tous les **6 mois** pour protéger la batterie. Les dommages causés par une décharge excessive ne sont pas couverts par la garantie limitée. Ne chargez pas la batterie à une température ambiante **au-dessus de 113 °F** ou **en dessous de 42,8 °F**. La température d'entreposage à long terme de la batterie devrait être **entre 14 et 95 °F**. Pour minimiser les dommages, la température d'entreposage recommandée pour la batterie est comprise **entre 32 et 77 °F**.

Remarque : la durée de vie de la batterie du robot dépend de la fréquence d'utilisation et des heures de fonctionnement. Si la batterie est endommagée ou ne peut pas être chargée, ne vous débarrassez pas sans précaution de la batterie obsolète ou défectueuse. Veuillez respecter les réglementations locales en matière de recyclage.

Mode de charge à faible puissance :

Lorsque le mode de charge à faible puissance est activé, les fonctions non liées à la charge sont désactivées (l'écran et le réseau sont éteints).

- Pour activer le mode de charge à faible puissance, appuyez simultanément sur le bouton  et le bouton , puis appuyez rapidement 5 fois sur le bouton . Vous entendrez un message vocal : le mode de charge à faible puissance est activé.
- Pour désactiver le mode de charge à faible puissance, redémarrez le robot ou appuyez 5 fois rapidement sur le bouton .

10 Entreposage hivernal

• Le robot

1. Chargez complètement la batterie avant d'éteindre le robot.
2. Nettoyez complètement le robot avant de le ranger en hiver.
3. Mettez le couvercle de protection des capteurs LIDAR.
4. Rangez le robot à l'intérieur dans un endroit sec, à une température **au-dessus de 32 °F**.

• Station de charge


Débranchez la station de charge et rangez-la dans un endroit sec et frais, à l'abri de la lumière directe du soleil.

Remarque : Après l'entreposage hivernal, réinstallez la station de charge et placez-y le robot pour le recharger. Si vous réinstallez la station de charge à un autre endroit, le robot mettra automatiquement à jour l'emplacement de la borne dès qu'il se rechargera et quittera la station. Si vous rencontrez des erreurs de positionnement en raison de changements majeurs dans votre jardin, il est recommandé de recartographier la zone.

11 Transport

Pour le transport sur de longues distances, assurez-vous que le robot est éteint. Il est recommandé d'utiliser l'emballage d'origine. Mettez en place le couvercle de protection des capteurs LIDAR.

 **Avertissement :** veuillez éteindre le robot avant de le transporter.

 **Avertissement :** soulevez le robot par la poignée arrière, en gardant le disque de coupe éloigné de votre corps.

12 Dépannage

Problème	Cause	Solution
Le robot n'est pas connecté à l'application.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le robot n'est pas à portée de signal Wi-Fi ou Bluetooth. 2. Le robot est éteint ou redémarré. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si le robot a terminé le processus d'allumage. 2. Vérifiez si le routeur fonctionne correctement. 3. Rapprochez-vous du robot pour établir une connexion Bluetooth.
Robot soulevé.	La roue n'est pas au sol.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas traverser des objets de plus de 2,2 po. Veillez à ce que le sol soit plat à l'endroit où le robot opère.
Robot incliné.	Le robot s'incline de plus de 39°.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Remettez le robot sur un sol plat. 2. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 3. Le robot ne peut pas gravir des pentes supérieures à 80% (39°).
Robot coincé.	Le robot est coincé et ne parvient pas à se dégager.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Enlevez les obstacles environnants, puis réessayez. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. Si vous continuez à rencontrer ce problème, veuillez réessayer une fois que le robot est dans la station de charge. 3. Vérifiez l'absence de trous dans le sol. Remplissez les trous avant de tondre pour éviter que le robot ne soit coincé. 4. Vérifiez si l'herbe environnante ne mesure pas plus de 3,9 po. Vous pouvez régler la hauteur d'évitement des obstacles ou utiliser une tondeuse manuelle pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le robot ne soit coincé. 5. Si le robot est souvent coincé à cet endroit, vous pouvez le définir comme zone interdite.
Les roues avant gauche et droite, les roues arrière gauche et droite présentent un dysfonctionnement.	La roue ne peut pas tourner ou le moteur de la roue a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez les roues arrière, puis réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le disque de coupe ne peut pas tourner.	Le disque de coupe ne peut pas tourner normalement ou le moteur de coupe a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez le disque de coupe et réessayez. 2. Vérifiez si l'herbe environnante ne mesure pas plus de 3,9 po. Vous pouvez utiliser une tondeuse manuelle pour tondre la pelouse à l'avance afin d'éviter que le disque de coupe ne soit bloqué par les herbes hautes. 3. Vérifiez s'il y a de l'eau sous le disque de coupe. S'il y en a, déplacez le robot dans un endroit sec, puis réessayez. 4. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le disque de coupe ne se déplace pas vers le haut ou vers le bas.	Le disque de coupe ne se déplace pas vers le haut ou vers le bas.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nettoyez le disque de coupe et réessayez. 2. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. 3. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.

Problème	Cause	Solution
Le disque de coupe ne peut pas se déplacer sur le côté.	Le disque de coupe ne peut pas se déplacer sur le côté.	<ol style="list-style-type: none"> Nettoyez le système de coupe et enlevez tous les débris ou corps étrangers. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, vous pouvez d'abord désactiver la fonction EdgeMaster™. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de pare-chocs.	Le capteur du pare-chocs avant est constamment déclenché.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si le robot n'est pas coincé quelque part. Tapotez doucement le pare-chocs et assurez-vous qu'il rebondit. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Erreur de chargement.	Le robot s'amarré à la station de charge, mais le courant ou la tension de charge a un problème.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez que la station de charge est correctement connectée à l'alimentation. Vérifiez que les contacts de charge du robot et de la station de charge sont propres. Une fois la vérification terminée, essayez à nouveau d'amarrer le robot à la station de charge. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Température de la batterie trop élevée.	La température de la batterie est ≥ 140 °F.	<ol style="list-style-type: none"> Utilisez le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 104 °F. Vous pouvez attendre que la température de la batterie baisse automatiquement. Vous pouvez éteindre le robot et le redémarrer après un certain temps. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
La température de la batterie est élevée.	La température de la batterie est ≥ 113 °F.	<ol style="list-style-type: none"> La charge peut échouer lorsque la température de la batterie est supérieure à 113 °F. Utilisez le robot lorsque la température ambiante est inférieure à 104°F.
La température de la batterie est basse.	La température de la batterie est $\leq 42,8$ °F.	<ol style="list-style-type: none"> La charge peut échouer lorsque la température de la batterie est inférieure à 42,8 °F. Utilisez le robot lorsque la température ambiante est supérieure à 42,8 °F.
Le LiDAR est bloqué.	Le LiDAR est bloqué (par exemple, le couvercle de protection des capteurs LiDAR n'est pas retiré).	<ol style="list-style-type: none"> Retirez le couvercle de protection des capteurs LiDAR et réessayez. Si le LiDAR sur le dessus du robot est très sale, nettoyez-le avec un chiffon non pelucheux, puis réessayez.
Dysfonctionnement du LiDAR.	Le LiDAR est très sale ou il y a une erreur de capteur.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si le LiDAR est sale. Nettoyez-le si nécessaire, puis réessayez. Si vous continuez à rencontrer cette erreur, essayez de redémarrer le robot. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le LiDAR est sale	Le LiDAR est sale.	Essuyez le capteur LiDAR sur le dessus du robot avec un chiffon propre. Gardez le LiDAR au sec après le nettoyage.

Problème	Cause	Solution
Température du LiDAR élevée.	La température du LiDar est ≥ 176 °F.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le robot essaiera automatiquement de retourner à la station de charge pour refroidir. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 104 °F. 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrête lorsque la température revient à une plage normale. 4. Le robot reprendra automatiquement son fonctionnement une fois l'alarme arrêtée. 5. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Température du LiDAR trop élevée.	La température du LiDar est ≥ 194 °F.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Le LiDAR est éteint en raison des températures élevées. 2. Assurez-vous que le robot fonctionne à une température ambiante inférieure à 104 °F. 3. Placez le robot dans un endroit ombragé, frais et bien ventilé. L'alarme s'arrête lorsque la température revient à une plage normale. 4. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est perdu.	Le positionnement est perdu.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Vérifiez si le LiDAR placé sur le dessus du robot est sale. La saleté affectera le positionnement. 2. Déplacez manuellement le robot dans un endroit ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. 3. Si le positionnement n'est pas rétabli, contrôlez le robot à distance jusqu'à la station de charge via l'application, puis commencez la tâche de tonte.
Erreur de capteur.	Erreur de capteur.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Redémarrez le robot et réessayez. 2. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Le robot est dans la zone interdite.	Le robot est dans la zone interdite.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Déplacez manuellement le robot hors de la zone interdite, puis réessayez. 2. Contrôlez le robot à distance via l'application pour le sortir de la zone interdite, puis réessayez.
Le robot est à l'extérieur de la carte.	Le robot est à l'extérieur de la carte.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Déplacez manuellement le robot à l'intérieur de la carte, puis réessayez. 2. Contrôlez le robot à distance à l'intérieur de la carte via l'application, puis réessayez.
L'arrêt d'urgence est activé.	Le bouton d'arrêt du robot est enfoncé.	Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez.
Batterie faible. Le robot s'éteindra bientôt.	Le niveau de la batterie est $\leq 10\%$.	Amarrez le robot dans la station de charge pour le recharger.
Le robot est loin de la carte. Risque de vol.	Le robot est loin de la carte.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Saisissez le code PIN sur le robot et confirmez. 2. Vous pouvez désactiver l'alarme hors carte dans les paramètres de l'application.

Problème	Cause	Solution
Échec du retour à la station de charge.	Le robot ne retrouve pas la station de charge.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez l'absence d'obstacles bloquant le robot. Enlevez les obstacles et réessayez. Contrôlez à distance le robot jusqu'à la station de charge via l'application.
Impossible de s'amarrer à la station de charge.	Le robot trouve la station de charge mais ne parvient pas à s'amarrer.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si les films réfléchissants de la station ne sont ni sales ni obstrués. Vérifiez l'absence d'obstacles devant la station. Vérifiez si la station est déplacée. Vérifiez si la plaque de base n'est pas recouverte de boue épaisse. Vérifiez si la station est en pente. Vérifiez si la station est alimentée. Aidez le robot à s'amarrer dans la station de charge à l'aide de la télécommande ou manuellement.
Le positionnement a échoué.	Le positionnement échoue lorsque le robot tente de commencer une tâche de tonte.	<ol style="list-style-type: none"> Le LiDar peut être obstrué. Déplacez manuellement le robot dans un endroit plat et ouvert à l'intérieur de la carte et essayez de recommencer la tâche. Si le problème persiste, veuillez réessayer après que le robot s'est amarré dans la station de charge.
Espace insuffisant pour tourner devant la station.	Espace insuffisant pour tourner devant la station.	<ol style="list-style-type: none"> Si la station est placée à la périphérie de la carte ou à l'intérieur de celle-ci, s'assurer qu'il y a au moins 39,4 po d'espace libre entre la partie avant de la plaque de base de la station et le périmètre de la carte; sinon, le robot pourrait ne pas être en mesure de faire des virages. Déplacez la station ou modifiez la carte dans Édition de la carte.
Chemin obstrué.	Chemin obstrué.	<ol style="list-style-type: none"> Vérifiez si une zone interdite est définie dans la trajectoire. Vérifiez l'absence d'obstacles bloquant le robot. Si le robot ne peut toujours pas passer, supprimez le chemin dans l'édition de la carte et définissez-en un nouveau.
La caméra avant est sale	La caméra avant est sale	Essuyez la caméra avant avec un chiffon propre.
Problème de caméra avant.	Problème de caméra avant.	<ol style="list-style-type: none"> Essuyez la caméra avant avec un chiffon propre. Essayez de redémarrer le robot. Si le problème persiste, veuillez contacter le service après-vente.
Caméra avant bloquée.	Caméra avant bloquée.	Essuyez la caméra avant avec un chiffon propre.
Une erreur de détection du périmètre se produit pendant la cartographie automatique.	Une erreur de détection du périmètre se produit pendant la cartographie automatique.	<ol style="list-style-type: none"> Assurez-vous que les conditions d'éclairage sont appropriées, ni trop vives ni trop faibles. Confirmez que le temps est clair, en évitant le brouillard ou la pluie. Assurez-vous que la caméra avant est propre et dégagée. Assurez-vous que la surface du sol est uniforme, car les bosses peuvent nuire à la détection. Si la détection du périmètre continue à échouer, passez en mode télécommande pour la cartographie.
Vibrations anormales.	Vibrations anormales.	<ol style="list-style-type: none"> Inspectez l'intégrité du disque de coupe afin de déterminer s'il est endommagé. Si des dommages sont détectés, remplacez le disque. Si le disque est intact, contactez le support après-vente.

13 Caractéristiques

Renseignements de base	Nom du produit	Tondeuse robotique Dreame A3 AWD		
	Marque	Dreame		
	Modèle	MXXA7300	MXXA7301	MXXA7302
	Dimensions	635*434*295 mm/25 × 17,1 × 11,6 po		
	Poids (batterie incluse)	16,1 kg/35,5 lb		
Tonte	Capacité de travail recommandée	1000 m ² / 0,25 acre	1600 m ² / 0,40 acre	2000 m ² / 0,49 acre
	Efficacité de la tonte (norme EGMF)	Standard: 1000 m ² /0,25 acre/24hrs Efficace: 2000 m ² /0,49 acre/24hrs Express: 2200 m ² /0,54 acre/24hrs	Standard: 1200 m ² /0,3 acre/24hrs Efficace: 2200 m ² /0,54 acre/24hrs Express: 2400 m ² /0,59 acre/24hrs	
	Hauteur de la tonte	3-10 cm/1,2-3,9 po (par incréments de 5 mm/0,2 po)		
	Largeur de tonte	20 cm/7,9 po		
	Temps de charge [2]	65 minutes	54 minutes	54 minutes
	Émissions sonores	Niveau de puissance acoustique LWA	70,8 dB	
Incertitudes relatives à la puissance acoustique KWA		3 dB		
Niveau de pression acoustique LpA		62,8 dB		
Incertitudes de pression acoustique KpA		3 dB		
État de travail	Température de fonctionnement	0~50°C/32 ~ 122 °F Recommandé : 10~35°C/50 ~ 95 °F		
	Température d'entreposage à long terme	-10~35°C/14 ~ 95 °F Recommandé : 0~25°C/32 ~ 77 °F		
	Classification IP	Robot : IPX6 Station de charge : IPX4 Alimentation : IP67		
	Pente maximale de la zone de tonte	80%		
Connectivité	Gamme de fréquences Bluetooth	2,4 GHz~2,4835 GHz		
	Puissance RF max.	802,11b : 16±2 dBm (@11 Mbps) 802,11g : 14±2 dBm (@54 Mbps) 802,11n : 13±2 dBm (@HT20,HT40) Bluetooth : 7,49 dBm		
	Wi-Fi	Wi-Fi 2,4 GHz (2400-2483,5 M)		
	Service de liaison [3]	LTE-FDD : B1/3/7/8/20/28A LTE-ATS : B38/40/41		
	GNSS	GPS/GLONASS/BDS/Galileo/QZSS		

Moteur d'en- traînement	Vitesse de conduite à distance	0,45–0,8 m/17,7–31,5 po/s 0,45 m/17,7 po/s (pendant la cartographie) / 0,8 m/31,5 po/s (télécommande pure, sans cartographie)		
	Vitesse de conduite lors de la tonte	Mode standard : 0,35 m/13,8 po/s Mode efficace : 0,6 m/23,6 po/s Mode très rapide : 0,8 m/31,5 po/s		
	Type de moteur	Moteur sur moyeu		
Moteur de coupe	Régime	2800 tr/min		
Batterie (robot)	Modèle de batterie	MBPA14		
	Type de batterie	Batterie au lithium		
	Capacité nominale	5 Ah		
	Tension nominale	18V		
Alimentation	Modèle de chargeur	MPAA10/MPAA20	MPAA10/ MPAA20/ MPAA40	MPAA10/ MPAA20/ MPAA40
	Tension d'entrée	100 V–240 VAC/50–60 Hz		
	Tension de sortie	20 V		
	Courant de sortie	3A	5A	5A
Station de charge	Modèle de station de charge	MCA30		
	Tension d'entrée	20 V		
	Tension de sortie	20 V		
	Courant d'entrée	3A	5A	5A
	Courant de sortie	3A	5A	5A