

AUTOMATYCZNY ROBOT SPRZĄTAJĄCY

Saamba



Instrukcja obsługi

Dziękujemy za zakup automatycznego robota sprzątającego SAAMBA
Prosimy zapoznać się z instrukcją przed przystąpieniem do korzystania z urządzenia.
Prosimy przestrzegać środków ostrożności zamieszczonych poniżej, aby uniknąć
niebezpieczeństwa dla osób lub mienia.

Specjalnie prosimy zwrócić uwagę na oznaczenia



Ostrzeżenie

Naruszenie zasad bezpieczeństwa podanych w instrukcji może spowodować obrażenia lub śmierć.



Uwaga

Naruszenie zasad użytkowania podanych w instrukcji może spowodować lekkie obrażenia u ludzi, lub uszkodzenie sprzętu.

Ostrzeżenia ogólne.

- Tylko autoryzowany personel producenta lub serwisanta jest upoważniony do naprawiania sprzętu. Otwieranie i rozbieranie sprzętu przez osoby nieuprawnione może spowodować, pożar, porażenie elektryczne, lub inne obrażenia.
- Nie wolno dotykać kabli urządzenia mokrymi rękami. Istnieje ryzyko porażenia prądem elektrycznym.
- Unikać wkładania części ubrań lub części ciała do ruchomych elementów sprzętu. Istnieje ryzyko obrażeń ciała.
- Używać wyłącznie ładowarki będącej w komplecie ze sprzętem. Używanie innych ładowarek może spowodować, pożar, porażenie elektryczne, inne obrażenia, lub doprowadzić do zniszczenia sprzętu
- Nie wyginać nadmiernie kabla zasilającego, ani nie stawiać na nim ciężkich przedmiotów. Istnieje ryzyko porażenia prądem elektrycznym oraz uszkodzenia kabla.
- Trzymać z daleka od źródeł ognia.

Uwagi ogólne

- Robot powinien zostać wyłączony podczas transportu, lub jeżeli będzie nieużywany przez dłuższy czas. Istnieje ryzyko uszkodzenia baterii.
- Aby uniknąć zagrożenia pożarem sprawdzać połączenie wtyczki ładowarki z gniazdkiem.
- Ostrożnie używać robota w obecności dzieci, aby uniknąć skaleczeń lub obrażeń.
- Nigdy nie używać poza pomieszczeniami zamkniętymi. Istnieje niebezpieczeństwo zniszczenia robota.
- Usunąć przedmioty, które łatwo mogą ulec zniszczeniu, Przedmioty kruche, szklane, małe części materiału.
- Nie stawać na robocie. Grozi to jego uszkodzeniem lub wypadkiem.
- Nie używać robota na wąskich powierzchniach (np. biurko, krzesło) Grozi to jego uszkodzeniem.
- Nie używać robota do celów przemysłowych ani zarobkowych. Grozi to jego uszkodzeniem poprzez nadmierną eksploatację.

Produkt ten jest nieodpowiedni dla osób upośledzonych (fizycznie lub psychicznie), lub nie mających odpowiedniego doświadczenia i wiedzy (dotyczy też dzieci). Korzystanie tych osób z robota jest możliwe tylko pod nadzorem osób dorosłych i na ich odpowiedzialność.

Zawartość pudełka



Robot



Wirtualna ściana



Stacja dokująca



Pilot zdalnego sterowania



Ładowarka



Mop (szmatka i uchwyt)



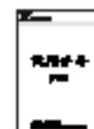
Filtr



Szczotka boczna



Szczotka do czyszczenia



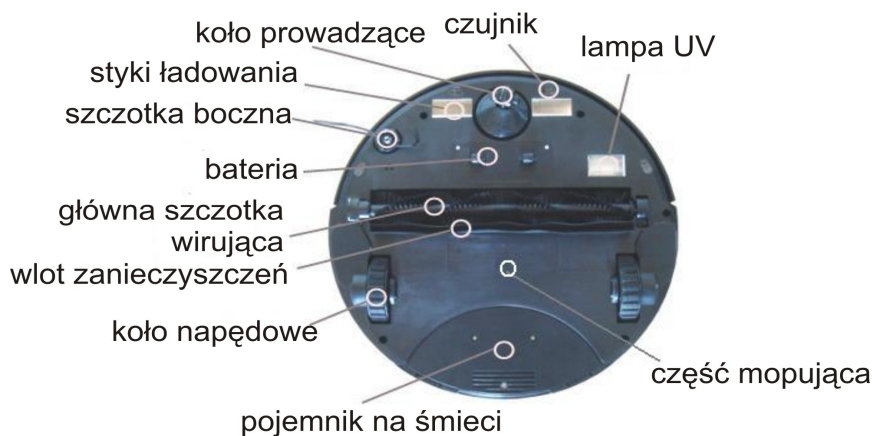
Instrukcja obsługi

Wygląd urządzenia

Opis przycisków - góra



Wygląd urządzenia - spód

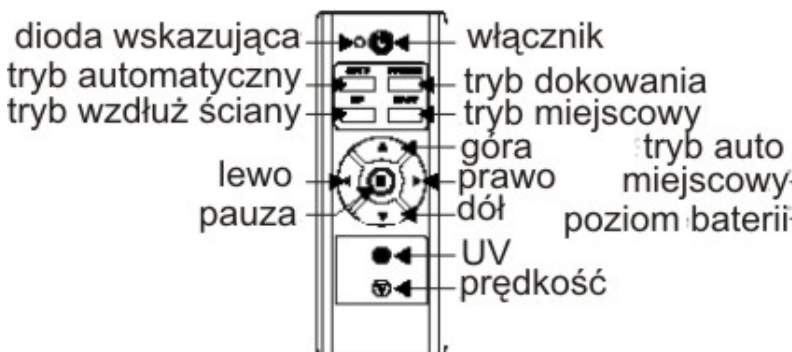


Opis części systemu

Stacja dokująca

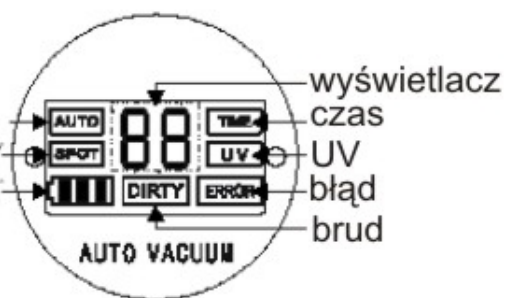


Pilot zdalnego sterowania



Wyświetlacz LED

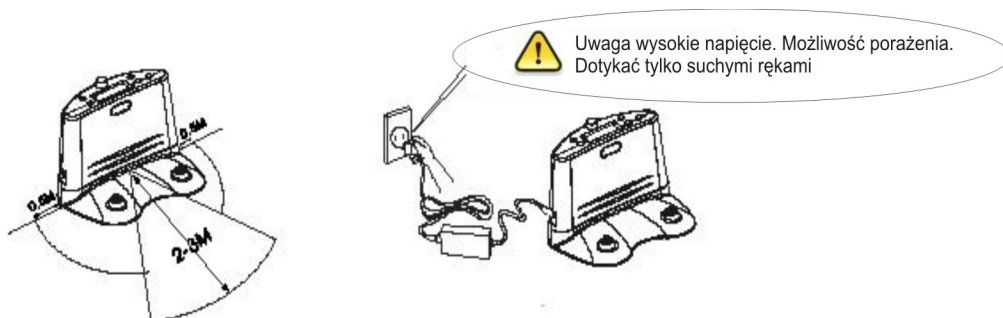
WSKAŹNIKI



Przygotowanie

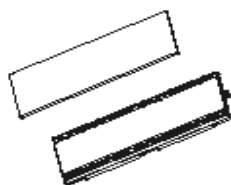
Instalacja ładowającej stacji dokującej

1. Połóż stację dokującą na podłodze przy ścianie
2. Upewnij się, że 3 metry przed i pół metra po bokach nie zasłania stacji.
3. Upewnij się, że okienko nadajnika promieniowania IR jest czyste i nie zasłonięte. Inaczej automatyczny powrót robota do stacji może nie działać.
4. Podłącz ładowarkę do stacji dokującej
5. Ułóż kabel ładowarki tak aby nie był on luźny nie wciągnął go robot.

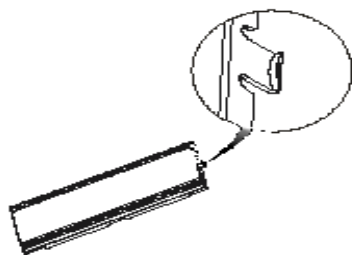


Instalacja i demontaż części mopującej (wycierającej)

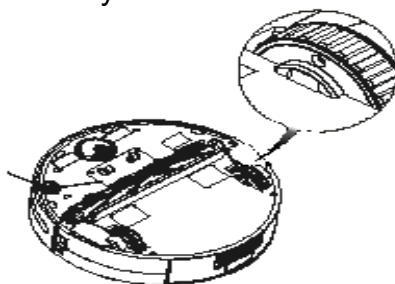
1. Przymocuj rzepami nakładkę mopującą do plastikowego uchwyty (rys. 1)
2. Dociśnij uchwyt do dopasowanych zaczepów po wewnętrznych krawędziach bocznych kółek.(rys. 2 i 3) Oba końce uchwyty powinny zostać zatrzaśnięte.
3. Nakładka mopująca zwiększa dokładność sprzątania (rys 4)
4. Po użyciu zdejmij nakładkę z robota.
5. Zalecamy aby przed założeniem mopa do robota zmoczyć go i wycisnąć tak aby był tylko lekko wilgotny.



Rysunek 1



Rysunek 2



Rysunek 3



Rysunek 4

Zadaniem nakładki mopującej jest wspomaganie sprzątania gładkich powierzchni podłóg. Jeżeli nie korzystasz z niej. Prosimy zdemontować uchwyt mopa i przechowywać w suchym pomieszczeniu razem z nakładką mopującą

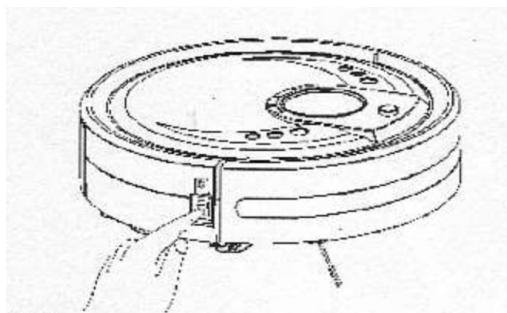
Włączanie / wyłączenie robota

Przestaw włącznik przedstawiony na rysunku poniżej na pozycję 1. Włączy się wyświetlacz, zabłyśnie przez 3 sekundy i robot wyda sygnał dźwiękowy. Po włączeniu robot przechodzi w stan czuwania.

W stanie czuwania aktualny tryb pracy będzie pokazany na wyświetlaczu (domyślny tryb pracy to „AUTO 1 UV” i zapalony wskaźnik naładowania baterii.

Przestawienie włącznika na pozycję 0 wyłącza robota, wyświetlacz gaśnie.

Gdy robot jest wyłączony nie da się nim kierować pilotem zdalnego sterowania.



Ładowanie baterii robota

Baterię robota można ładować bezpośrednio z sieci za pomocą ładowarki, lub za pomocą ładującej stacji dokującej.

Ładowanie bezpośrednie

Podczas ładowania bezpośredniego należy wtyczkę ładowarki podłączyć bezpośrednio do gniazda robota (rysunek 1)

Podczas ładowania poprzez stację dokującą, proszę najpierw podłączyć ładowarkę do stacji. Następnie nasunąć robota na stację dokującą tak aby zapewnić kontakt styków ładowania w stacji i na dolnej części robota. (rysunek 2)

Podczas ładowania na wyświetlaczu będzie się pokazywał status ładowania. Stopniowo będą zapalały się poziomy naładowania. (rysunek 3)

Zakończone ładowanie symbolizuje ciągle wyświetlanie się naładowanego akumulatora (rysunek 4)



Rysunek 1



Rysunek 2



Rysunek 3



Rysunek 4



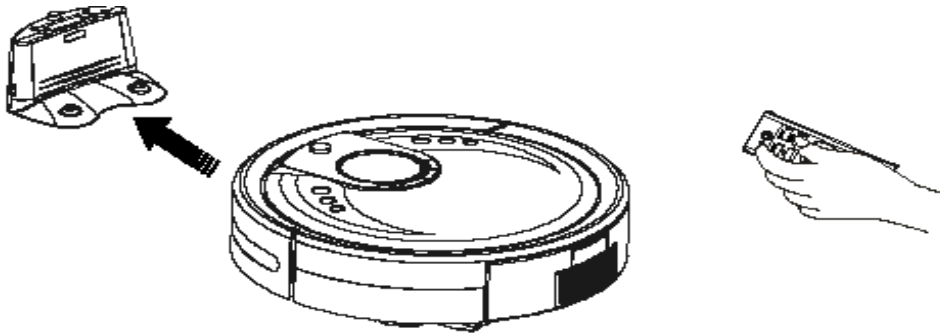
Wyjmij baterię z robota przed oddaniem do utylizacji
Przed wyjęciem baterii odłącz robota od ładowania
Nie wyrzucaj baterii do kosza. Oddaj do odpowiedniego punktu odbioru
Nigdy nie wrzucaj baterii do ognia

Automatyczne ładowanie

Robot zacznie szukać stacji dokującej aby naładować baterie, jeżeli podczas pracy poziom naładowania baterii spadnie poniżej 15%.

Funkcję szukania stacji ładującej można uaktywnić naciskając na robocie lub pilocie zdalnego sterowania przycisk „DOCKING”.

Jeżeli w fazie szukania stacji dokującej jakikolwiek guzik wyboru innego trybu zostanie naciśnięty na pilocie, lub na maszynie wówczas robot przejdzie w stan gotowości. Możliwe jest pokierowanie robota pilotem zdalnego sterowania do stacji dokującej.




Robot automatycznie nakieruje się na stację dokującą jeżeli znajdzie się w odległości mniejszej niż 3 metry od niej.

Sterowanie robota za pomocą przycisków na obudowie.

W stanie gotowości naciśnij przycisk aby wybrać tryb pracy (Automatyczny, miejscowy, dokowanie) po kolei na wyświetlaczu będzie pokazywała się stosowna informacja.

Tryb Automatyczny.

W tym trybie można wybrać trzy długości czasu pracy naciskając przycisk 

(wyświetlą się na wyświetlaczu cyfry 1,2,3, które oznaczają

1 – Robot sprząta do momentu wyczerpania baterii, następnie automatycznie jedzie ją naładować.

2 – Robot sprząta przez 30 minut

3 – Robot sprząta przez 15 minut

Tryb Miejscowy

W tym trybie można wybrać trzy typy pracy robota naciskając przycisk 

(wyświetlą się na wyświetlaczu cyfry 1,2,3, które oznaczają)

1 – Robot sprząta po spirali zataczając coraz większe koła (czas pracy 1-4 minut)

2 – Robot sprząta ruchem prostym z nawrotami (czas pracy 1-4 minut)

3 – Robot sprząta wzdłuż ścian (czas pracy do 10 minut)

Tryb dokowania

W tym trybie robot automatycznie szuka ładującej stacji dokującej

Przycisk UV



pozwala włączać i wyłączać lampę sterylizacyjną UV podczas pracy robota

Przycisk start / pauza



po wybraniu trybu i sposobu lub czasu sprzątania uruchamia proces sprzątania.



Proszę nie patrzeć bezpośrednio na lampę UV. Promieniowanie, którym sterylizuje lampka może mieć zły wpływ na oczy .

Funkcja wykrywania większych zabrudzeń

Aby zwiększyć efektywność sprzątania robot automatycznie wykrywa bardziej zanieczyszczone miejsca. Gdy robot natrafi na bardziej zabrudzone miejsce zwiększy intensywność sprzątania, a na wyświetlaczu zapali się lampka sygnalizacyjna.

Sterowanie pilotem zdalnego sterowania.

Włączanie zasilania

Jeżeli robot jest włączony głównym włącznikiem usytuowanym z boku obudowy włączenie go przyciskiem na pilocie uaktywni funkcję gotowości do pracy. Wyłączenie przyciskiem na pilocie wprowadzi w stan uśpienia. W stanie uśpienia robota nie da się uruchomić naciskając przyciski na obudowie ani innymi przyciskami na pilocie.

- Przycisk trybu automatycznego – robot będzie pracował do wyczerpania baterii, następnie odnajdzie stację dokującą i naładuje się
- Przycisk Trybu miejscowego – Robot będzie sprzątał ruchem spiralnym na wybranej powierzchni
- Przycisk trybu dokowania - - Robot zaprzestanie sprzątnięcia i zacznie szukać stacji dokującej
- Przycisk trybu wzdłuż ściany – Robot będzie sprzątał wzdłuż ścian
- UV - włącza wyłącza lampę UV podczas pracy
- Prędkość – Robot może poruszać się z trzema różnymi prędkościami, Poprzez naciśnięcie tego przycisku zmieniamy prędkość. Po wyłączeniu urządzenia, ustawienie prędkości, wróci do początkowego optymalnego poziomu.
- Pauza – Przycisk zatrzymujący pracę robota w obecnym trybie. Po naciśnięciu przycisku po raz drugi robot wróci do pracy w przerwany trybie. Jeżeli po zatrzymaniu wybierzemy przycisk innego trybu robot rozpocznie prace w nowym trybie.

Przyciski kierunku ruchu

- Góra – po naciśnięciu robot pojedzie do przodu. Zatrzyma się po napotkaniu przeszkody.
- Dół – Po jednokrotnym naciśnięciu tego przycisku robot przejedzie do tyłu około 0.3 metra. Jeżeli ma pojechać dalej należy nacisnąć i potrzymać przycisk, aż robot osiągnie żądaną odległość.
- Lewo- po jednokrotnym naciśnięciu robot skęci o 10 stopni w lewo i pojedzie do przodu. Zatrzyma się po napotkaniu przeszkody. Jeżeli robot ma skęci o większy kąt należy nacisnąć i potrzymać przycisk, aż robot osiągnie żądany kąt skętu.
- Prawo - po jednokrotnym naciśnięciu robot skęci o 10 stopni w prawo i pojedzie do przodu. Zatrzyma się po napotkaniu przeszkody. Jeżeli robot ma skęci o większy kąt należy nacisnąć i potrzymać przycisk, aż robot osiągnie żądany kąt skętu.

Proszę nie naciskać kilku przycisków jednocześnie. Zasięg działania pilota zdalnego sterowania wynosi 5 – 7 metrów zależnie od warunków

Ładowanie

Jeżeli robot jest ładowany bezpośrednio z ładowarki, nie zareaguje na polecenia z pilota lub z przycisków na obudowie dopóki nie zostanie odłączony od ładowania.

Pełne naładowanie baterii trwa 6-8 godzin. Podczas pierwszych trzech ładowań nowego urządzenia proszę ładować je przez 12 godzin po uprzednim całkowitym rozładowaniu baterii. Przed pierwszym użyciem robota proszę również ładować baterię przez 12 godzin. Jeżeli na pilocie zdalnego sterowania zostanie naciśnięty przycisk trybu automatycznego podczas ładowania robota w stacji dokującej, robot zaprzestanie ładowania, odjedzie od stacji dokującej 1 metr i zacznie sprzątanie w trybie automatycznym.

Po odcięciu napięcia podczas ładowania robot przechodzi w stan gotowości.

Jeżeli robot został naładowany w stacji dokującej, ustawiony czas rozpoczęcia pracy w stacji dokującej spowoduje automatyczny odjazd robota ze stacji i rozpoczęcie pracy w trybie automatycznym.

Naciśnięcie przycisku „pracuj gdy pełny” powoduje, że po naładowaniu w stacji dokującej robot wraca do pracy w trybie automatycznym.






Gdy robot sztuka ładującej stacji dokującej a poziom baterii spadnie poniżej 8%, robot zaprzestanie szukania stacji, zatrzyma się i będzie wydawał sygnał dźwiękowy co 30 sekund.

Podczas ładowania na wyświetlaczu robota pokazuje się informacja przez jaki czas robot jest ładowany.

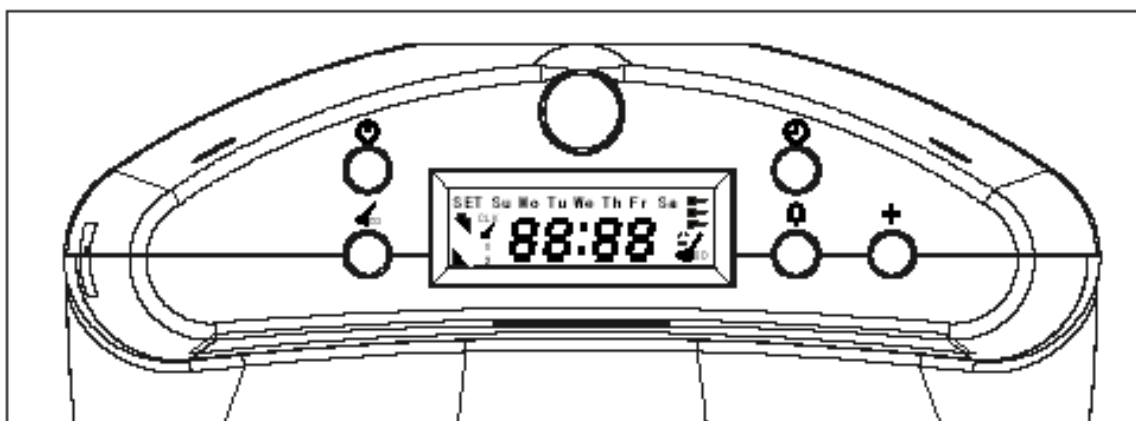
Podczas pracy na wyświetlaczu robota pokazuje się aktualny czas od rozpoczęcia sprzątanania.

Ładująca stacja dokująca

Na stacji dokującej jest 5 przycisków

Włącznik	
Przycisk „pracuj kiedy pełny”	
Przycisk zegara	
Przycisk ustawiania czasu	
Przycisk plus	

Podłącz ładowarkę do stacji dokującej. Po naciśnięciu przycisku włącznika wyświetlacz LCD będzie wyglądał jak na rysunku poniżej.



Ładująca stacja dokująca nie ma funkcji podtrzymania pamięci. Po odcięciu zasilania wróci do domyślnych ustawień początkowych

Ustawianie zegara

Naciśnij przycisk zegara aby wejść w tryb ustawiania zegara w stacji dokującej. Naciśnięcie przycisku raz przełącza pomiędzy ustawianiem godzin i minut. Wartość, która podlega zmianie jest podświetlana w migający sposób. Wartość jest zmieniana poprzez naciśnięcie przycisku plus. Po zakończeniu ustawiania naciśnięcie przycisku „pracuj gdy pełny” powoduje zapisanie ustawień. Jeżeli przez 30 sekund nie zostanie naciśnięty żaden przycisk stacja wyjdzie z procesu ustawiania bez zapisywania ustawień.

Naciśnięcie włącznika lub przycisku ustawiania czasu powoduje wyjście z procesu ustawiania zegara bez zapisywania. Po ustawieniu godziny i minuty system przechodzi do ustawienia dni tygodnia. Wartość jest zmieniana poprzez naciśnięcie przycisku plus. Wskaźnik wybranego dnia tygodnia będzie się świecił 5 sekund potem zgaśnie – oznacza to że dany dzień został wybrany. Jeżeli naciśniesz przycisk plus podczas świecenia się wskaźnika danego dnia, przejdziesz do kolejnego dnia bez dokonania wyboru. Możesz wybrać jeden lub więcej dni. W te dni o ustawionym czasie sprzątania robot zacznie pracować. Jeżeli nie wybierzesz żadnego dnia domyślnie robot będzie pracował codziennie.

Ustawienie czasu sprzątania

Naciśnij przycisk ustawianie czasu, aby wejść w tryb ustawiania czasu kiedy robot na sprzątać każdego dnia. Naciśnięcie przycisku raz przełącza pomiędzy ustawianiem godzin i minut. Wartość, która podlega zmianie jest podświetlana w migający sposób.

Wartość jest zmieniana poprzez naciśnięcie przycisku plus. Po zakończeniu ustawiania naciśnięcie przycisku „pracuj gdy pełny” powoduje zapisanie ustawień. Jeżeli przez 30 sekund nie zostanie naciśnięty żaden przycisk stacja wyjdzie z procesu ustawiania bez zapisywania ustawień.

Naciśnięcie włącznika lub przycisku zegara powoduje wyjście z procesu ustawiania czasu pracy bez zapisywania.

Funkcja „pracuj kiedy pełny”.

Naciśnięcie przycisku „pracuj kiedy pełny” (na wyświetlaczu stacji pojawia się wskaźnik) powoduje, że po naładowaniu baterii robot zaczyna sprzątać. Jeżeli funkcja pracuj kiedy pełny jest uruchomiona i jednocześnie ustawiony jest czas sprzątania robot nie zacznie sprzątać zaraz po naładowaniu baterii, tylko poczeka i zacznie pracę zgodnie z ustawionym czasem sprzątania.

Jeżeli bateria robota była tak wyładowana, że nie zdołał on wrócić do stacji dokującej. Konieczne jest położenie go na stykach ładujących stacji i naciśnięcie przycisku plus aby uaktywnić ładowanie.

Wirtualna ściana

Wirtualna ściana to akcesorium, które wysyła do robota sygnał powodujący, że robot mimo nie napotkania realnej przeszkody zachowuje się tak jakby trafił na ścianę. Dzięki temu robot nie wjeżdża w miejsca dla niego niedozwolone.

Przed użyciem wirtualnej ściany konieczne jest zainstalowanie w niej baterii (2 baterie AA nie ma ich w zestawie)

Proszę odkręcić dolną przykrywkę wirtualnej ściany, zainstalować baterie zgodnie z ich polaryzacją pokazaną na rysunku. Po zainstalowaniu baterii przykręcić z powrotem pokrywę (rysunek 3)

Wirtualna ściana może mieć 3 długości. Do ich zmiany służy przełącznik z przodu urządzenia. (rysunek 2)

Przełączenie na poszczególne pozycje :

- górną - oznacza najkrótszą ścianę (0-4m),
- środkową - oznacza średnią ścianę (4 – 7 m)
- dolną - oznacza najdłuższą ścianę (ponad 7 metrów)

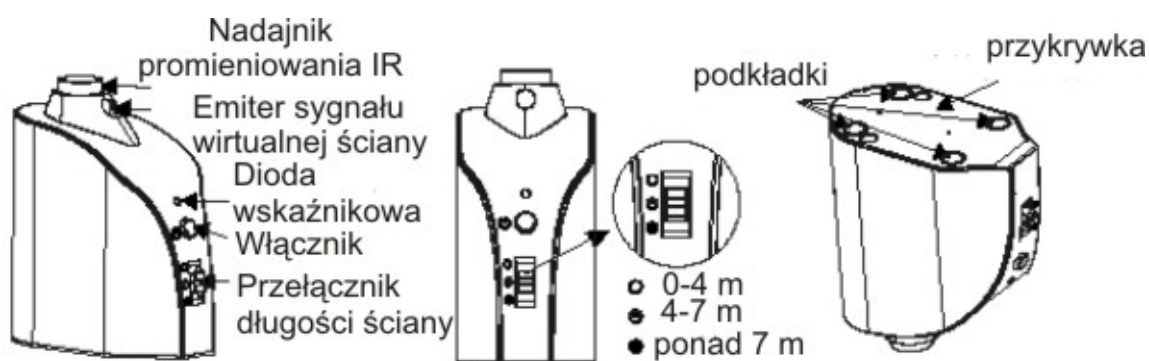
Im krótsza długość ściany, tym mniejsze zużycie baterii.

Po włączeniu wirtualnej ściany włącznikiem (rysunek 1) dioda sygnalizacyjna mruga z niską częstotliwością pokazując, dobry poziom naładowania baterii. Gdy dioda zacznie migotać szybko oznacza to, że potrzebna jest wymiana baterii.

Wirtualna ściana wysyła promieniowanie IR. Dzięki temu robot wie, w które miejsce nie może wjechać.

Postaw ścianę tak by sygnał emitowany przez nią zagroził robotowi drogę.

Jeżeli baterie są wyczerpane wymień je na nowe.



Rysunek 1

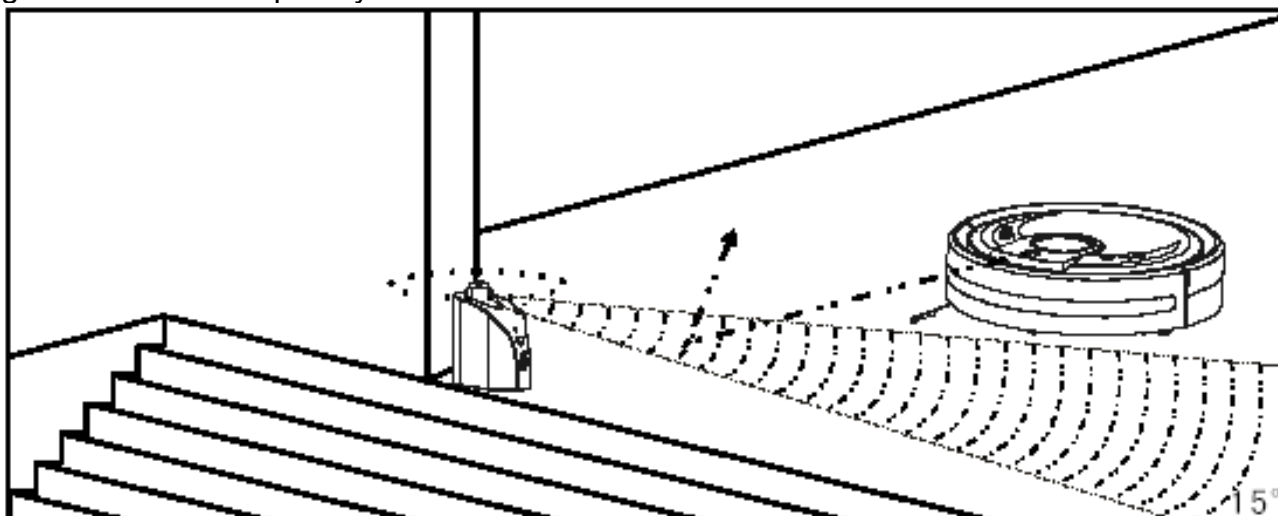
Rysunek 2

Rysunek 3



Wyjmij baterie z urządzenia przed oddaniem do utylizacji
Nie wyrzucaj baterii do kosza. Oddaj do odpowiedniego punktu odbioru
Nigdy nie wrzucaj baterii do ognia

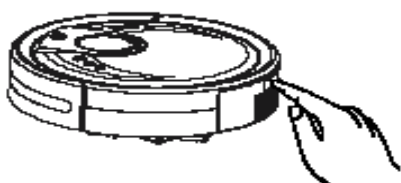
Wirtualna ściana powinna być ustawiana w drzwiach pomieszczeń, które mają być sprzątane, aby robot z nich nie wyjeżdżał, albo aby zabronić wjazdu do pomieszczeń gdzie robot ma nie przebywać



Pojemnik na śmieci

Opróżnianie pojemnika na śmieci

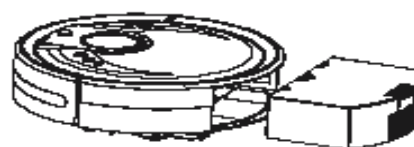
- Naciśnij przycisk na pojemniku na śmieci (Rysunek 1)
- Zaciski kosza odskoczą i kosz zostanie zwolniony (rysunek 2)
- Pojemnik na śmieci jest łatwo wyciągnąć (rysunek 3)
- Po wyczyszczeniu włóż pojemnik z powrotem na miejsce. Upewnij się że ciasno przylega.



rysunek 1



rysunek 2



rysunek 3

Czyszczenie pojemnika na śmieci.

- Po otwarciu kłapki zatrzymującej kurz wysyp śmieci z pojemnika (rysunek 1)
- Wyczyść pojemnik załączoną szczotką (rysunek 2)



rysunek 1



rysunek 2



Nie płukać pod wodą

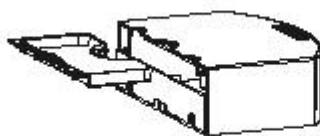
Wymiana i czyszczenie filtrów

- Potrzymaj ręką środkową część filtra zlokalizowaną we wlocie na odpadki (rysunek 1) i pociągnij do siebie (rysunek 2)
- Rozłóż podkładkę i oddziel od filtra (rysunek 3)
- Palcem podważ pod spodem i wyciągnij kratkę osłaniającą drugi filtr. (Rysunek 4)

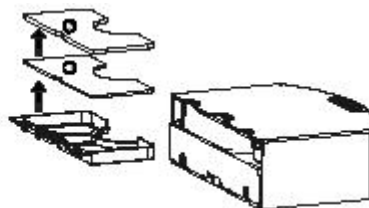
- Wyciągnij filtr z pojemnika.
- Filtry można myć w wodzie i po wyschnięciu zainstalować w pojemniku.
- Montażu dokonaj wykonując takie same czynności, tylko w odwrotnej kolejności



rysunek1



rysunek 2



rysunek 3



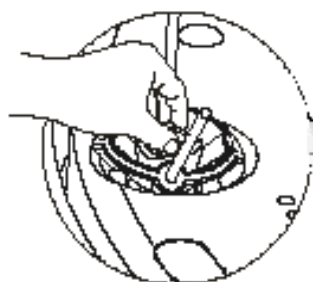
rysunek 4



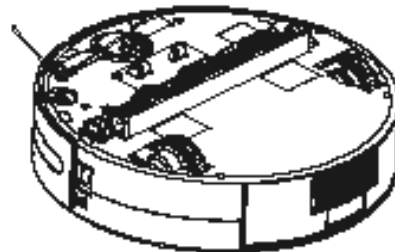
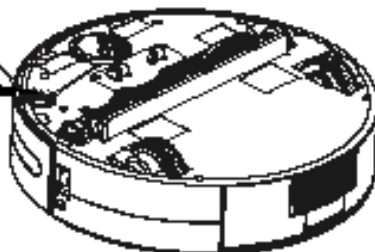
rysunek 5

Szczotka boczna

- Przytrzymaj zaciski mocujące szczotki bocznej jedną ręką (rysunek 1) i wyciągnij do góry szczotkę drugą ręką.
- Aby zamocować szczotkę dopasuj szczotkę do kształtu zacisków i naciśnij do zatrzaśnięcia (rysunek 2)



rysunek 1

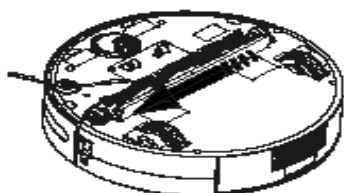


rysunek 2

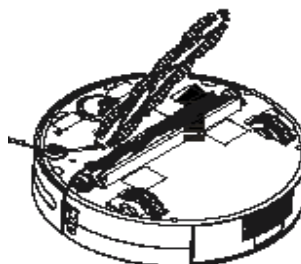
Główna szczotka

Demontaż głównej szczotki

- Przytrzymaj szczotkę i delikatnie popchnij w lewo (rysunek 1)
- Podnieś szczotkę do góry zaczynając od prawego końca (rysunek 2)



rysunek 1



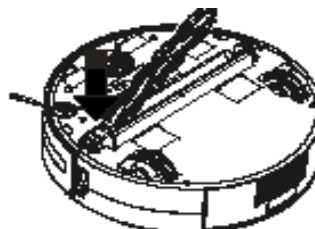
Rysunek 2

Montaż głównej szczotki

- Trzymając szczotkę w ręce włóż w lewy zaczepek robota. Zwróć uwagę aby część szczotki z wystającą osią była jako pierwsza włożona w zaczepek po lewej stronie. (Rysunek 1)
- Następnie gdy lewy zaczepek trzyma szczotkę, zamontuj resztę szczotki tak, aby wpasowała się w zaczepek po prawej stronie (rysunek 2)



rysunek 1



rysunek 2

Czyszczenie szczotki głównej.

Aby robot sprzątał dokładnie należy regularnie czyścić szczotkę główną .

- Oczyszczać z kurzu i pyłu załączoną szczoteczką wlot nieczystości.
- Obcinać lub odplątywać zaplątane włosy, nitki lub kawałki papieru.



Czyszczenie czujników

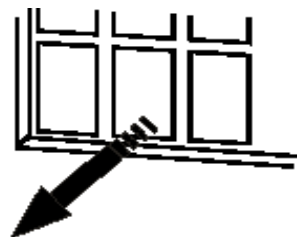
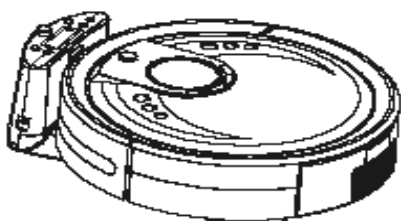
Czujniki powinny być czyszczone miękką szmatką lub bawełnianym wacikiem.

Czujniki ścian są zainstalowane na przednim zderzaku. Czujniki podłoża wykrywające schody i większy brud na spodzie robota

Regularne czyszczenie czujników powoduje, że robot sprząta dokładniej.

Przechowywanie

Robot Powinien być przechowywany w suchym i wentylowanym pomieszczeniu



Rozwiązywanie problemów

Robot zatrzymuje się podczas pracy

- Sprawdź czy nie był ustalony czas przez jaki miał robot sprzątać i czy się on nie skończył
- Sprawdź czy na wyświetlaczu nie pojawia się informacja o błędzie (zapalona lampka Error i podany kod błędu)

Robot nie sprząta dokładnie

- Sprawdź poziom baterii
- Sprawdź czy pojemnik na śmieci nie jest pełny albo filtr zapchany.
- Sprawdź czy działa boczna szczotka

Pilot zdalnego sterowania nie działa

- Sprawdź baterie w pilocie
- Sprawdź baterie w robocie
- Wytrzyj na pilocie nadajnik promieniowania IR a na robocie odbiornik
- Sprawdź czy pilot nie jest za daleko od robota.

Robot nie wraca do stacji dokującej aby się naładować

- Sprawdź czy robot ma dostęp do stacji – nie ma przeszkód blokujących sygnał IR wysyłany przez stację do robota.
- Sprawdź czy do stacji za pomocą zasilacza jest doprowadzone zasilanie
- Jeżeli robot miał zbyt wyczerpane baterie należy naładować go bezpośrednio.

Głośna praca robota.

- Sprawdź czy pojemnik na śmieci nie jest pełny albo filtr zapchany.
- Sprawdź czy szczotki nie są nadmiernie zanieczyszczone lub coś nie jest w nie zaplątane.

Sygnaly błędów na wyświetlaczu i sposoby rozwiązywania problemów

Kod błędu	Rodzaj problemu	Rozwiązanie
00	Zablokowane, przeciążone lewe koło	Sprawdź koło, usuń przyczynę blokady
01	Zablokowane, przeciążone prawe koło	Sprawdź koło, usuń przyczynę blokady
02	Zablokowana, przeciążona główna szczotka	Sprawdź i oczyść szczotkę. Robot nie jest przeznaczony do czyszczenia dywanów o długim włosiu.
03	Zablokowane, przeciążone koło prowadzące	Sprawdź koło, usuń przyczynę blokady
04	Nie działają czujniki na spodzie robota	Wyczyść czujniki
05	Nie działają czujniki na obudowie robota	Wyczyść czujniki
06	Przedni zderzak zablokowany, albo robot utknął w wąskim przesmyku i sam nie wyjedzie	Usuń przyczynę blokady zderzaka, wynieś robota z wąskiego terenu
07	Główna szczotka nie obraca się	Popraw zamocowanie szczotki
08	Niewłaściwie zamocowany pojemnik na śmieci	Zamontuj poprawnie pojemnik. Oczyść styk czujnika

Parametry techniczne

Wymiary	Wysokość 11 cm , średnica 35 cm
Waga	3,5 kg
Prędkość maksymalna	23cm/sekundę
Czas ładowania baterii	6-8 godzin
Czas pracy na pełnych bateriach	45 minut - ∞
Poziom hałasu	65 dB
Zasilanie wejściowe	24 V DC – 1 A
Moc	45 W

Ochrona środowiska



Symbol „przekreślonego pojemnika na śmieci” umieszczony na sprzęcie elektrycznym lub opakowaniu wskazuje na to, że urządzenie nie może być traktowane jako ogólny odpad domowy i nie powinno być wyrzucane do przeznaczonych do tego celu pojemników.

Niepotrzebne lub zużyte urządzenie elektryczne powinno być dostarczone do specjalnie wyznaczonych do tego celu punktów zbiorczych, zorganizowanych przez lokalną administrację publiczną, przewidzianych do zdawania elektrycznego sprzętu podlegającego utylizacji.

W ten sposób każde gospodarstwo domowe przyczynia się do zmniejszenia ewentualnych negatywnych skutków wpływających na środowisko naturalne oraz pozwala odzyskać materiały z których składa się produkt.

Dystrybucja i serwis

Megaplot SJ



41-205 Sosnowiec, ul Chemiczna 12
www.saamba.eu