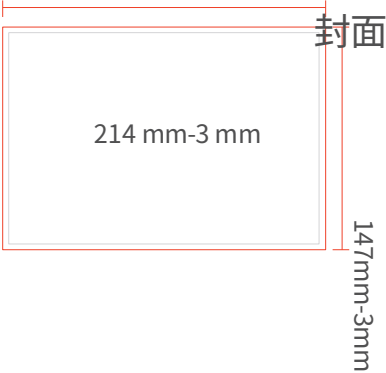
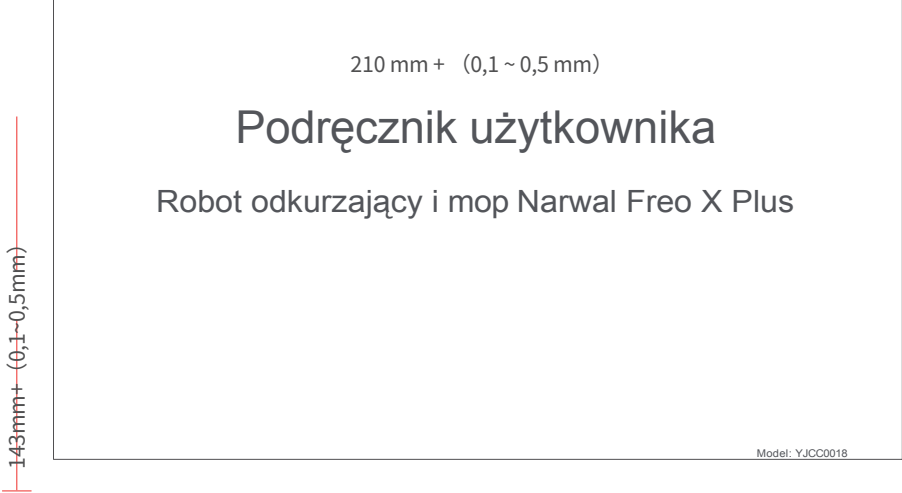




版本 Version	描述 Description	修改人 Signature
V1	P7 13 19 25 31 37 43 49 55Q ,	2023.11.20
V1	± ,	2023.12.14
V1	P5 бpp ,	2023.12.18
V1	= , ,	2023.12.20

- 生产检验标准：
- ①：裁切尺寸准确，公差允许范围：上下/左右为0.1-1mm，印刷裁切偏差±0.5mm，不可裁切到图文。
- ②：模切整齐，无划痕，骑马钉不能起翘，不生锈（需要满足1小时盐雾测试），不伤手。
- 图文印刷清晰，无墨点，脏污，不受糊。
- ④：装订页码顺序正确，无错页，无漏页，无倒页，成册后表面平整无爆边。
- ④ 满足ROHS 0.0，符合欧盟（包装指令）要求。
- 执行9/EC指令要求，铅（Pb）+镉（Cd）+汞（Hg）、六价铬（C（r VI）在包材组成物种的总量不超过100PPM满足国家声明：卤素（氟，氯，溴，碘），溴（br）≤900ppm，氯（cl）≤900ppm，br+cl<1500ppm



外装自封口PE袋，0,03 mm.
胶袋成品尺寸长宽方向走负公差3mm.
外装袋不封口来料。

1:1图纸及全文详见设计图

材质/厚度	双面印刷,封面128g双铜，80g哑粉	
页 数	P59	
① 骑订	② 印刷：	
	Pantone 2091C	Chłodny szary 11C
	Pantone 1495C	Chłodny szary 9C

此文件为保密文件，请勿在保密协议授权之外使用、复制、披露、分发或向任何第三方提供。其使用形式或内容的变更都会使贵方承担责任。

设计
审核
比例
单位 mm
页数 1 / 1

型号（产品编码） 版本

说明书(1001英
德意西法俄语)

廖丽珍

林晓龙

Y
C
-
B
C
-
F
0
0
0
5
8
-
0
0
-
0
0

V
1

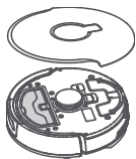
Podręcznik użytkownika

Robot odkurzający i mop Narwal Freo X Plus

1. Produkt w skrócie

1.1 Lista kontrolna

Główne części

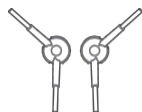


Robot ×1 (pojemnik na kurz ×1, w zestawie zbiornik na wodę ×1, szczotka walcowa ×1, moduł mopujący ×1)

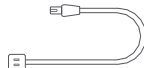


Stacja bazowa ×1

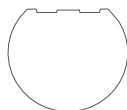
Akcesoria



Szczotka boczna ×2 Przewód wilgoć ×1

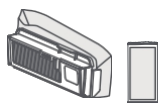


zasilający ×1



Podkładka odporna na

×1



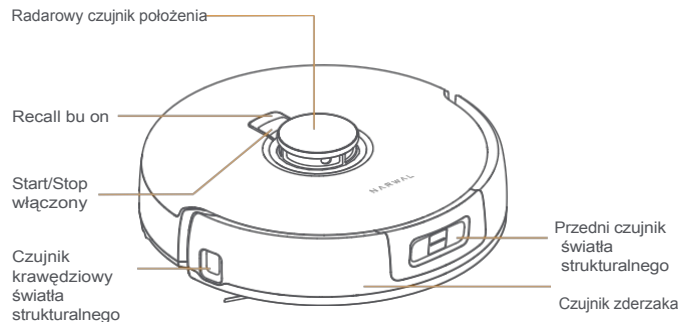
Jednorazowy worek na kurz i osłona worka ×2



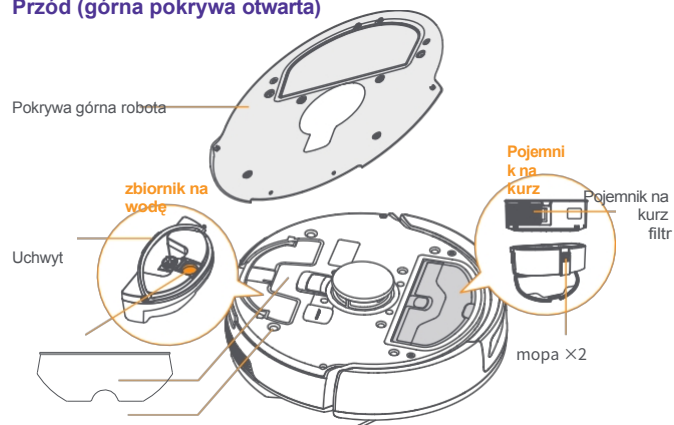
Zmywalna nakładka na mopa

12 Robot

Przód (górna pokrywa zamknięta)



Przód (górna pokrywa otwarta)



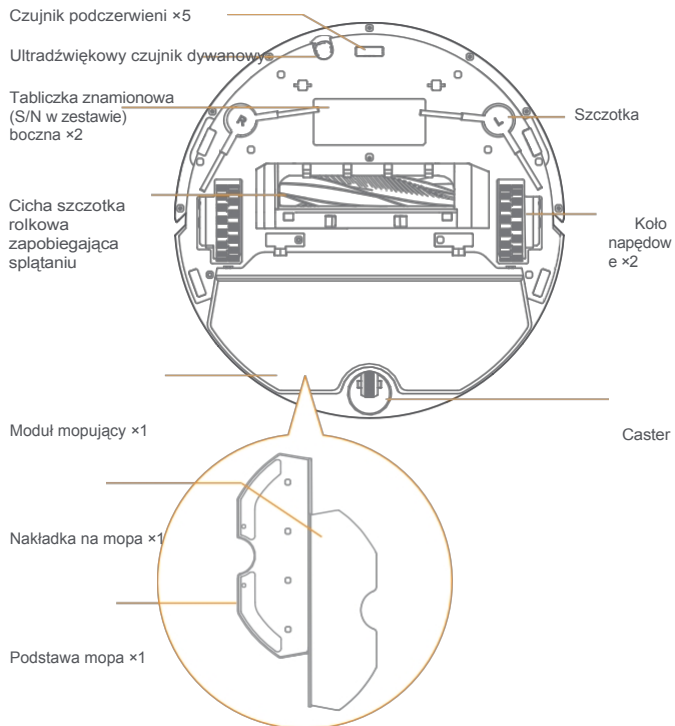
Otwarcie zbiornika

Reset bu wł.

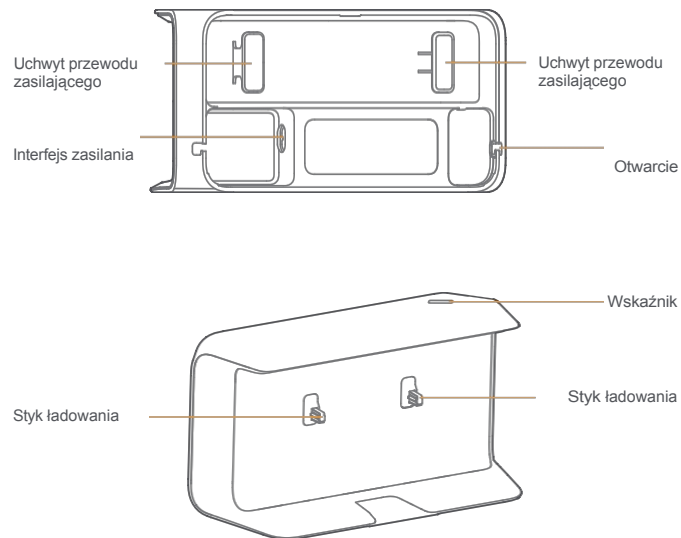
Szczelina górnej
pokrywy

Otwarty
pojemnik na
kurz włączony

Spód robota



1.3 Stacja bazowa



1.4 Błędy i wskaźniki robotów

Roboty

Bu on	Działanie	Funkcja
Start/Stop 	Krótkie naciśnięcie	Uruchamianie/wstrzymywanie/wznawianie bieżącego zadania
	Naciśnij i przytrzymaj przez 2 sekundy	Włączanie/wyłączanie zasilania
Wyciszenie 	Krótkie naciśnięcie	Powrót do stacji bazowej
	Naciśnij i przytrzymaj przez 2 sekundy	Włączanie/wyłączanie blokady rodzicielskiej
Reset 	Krótkie naciśnięcie	Wejść w tryb parowania
	Naciśnij i przytrzymaj przez 5 sekund	Odblokuj konto i wyczyść dane użytkownika
	Naciśnij i przytrzymaj przez 10 sekund	Przywracanie ustawień fabrycznych

1) Wskaźniki robota

Wył.	Oddychanie na biał	Stały niebieski
Wyłączenie lub tryb gotowości	Tryb gotowości	Zadanie w toku

Oddychanie na niebiesko	Oddychający pomarańczowy	Miga na czerwono
Zadanie wstrzymane	Konfiguracja sieci, aktualizacja lub resetowanie	Błąd

2) Wskaźniki stacji bazowej

Wył.	Ste6dy	Bre6thing	Flambiro
W pełni naładowany lub stacja bazowa odłączona	Nie ładuje się	wanie Stacja	bazowa ładowania awaria

2. Przygotowanie przed użyciem

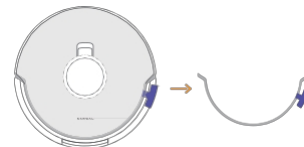
Zamontować szczotki boczne

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



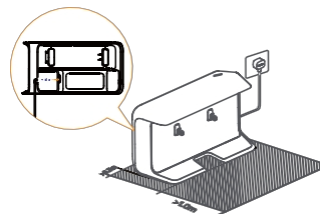
Usunąć piankę antykolizyjną

Otwórz górną pokrywę robota i usuń piankę antykolizyjną.



Umieść stację bazową

Podłącz przewód zasilający z tyłu stacji bazowej. Umieść stację bazową na płaskiej i twardej powierzchni pod ścianą i pozostaw wolną przestrzeń co najmniej 1,0 m przed stacją bazową, aby można było ją podłączyć. robot do wchodzenia i wychodzenia ze stacji bazowej.

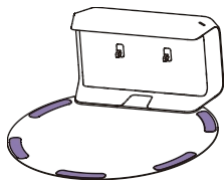


Zamocuj podkładkę odporną na wilgoć

Po umieszczeniu stacji bazowej na miejscu, wytrzyj wskazany obszar suchą szmatką, odklej dwustronną taśmę z tyłu podkładki odpornej na wilgoć i przyklej mapę do podłogi zgodnie ze wskazówkami.

Uwaga:

1. Podkładka odporna na wilgoć ma zastosowanie wyłącznie do podłóg drewnianych.
2. Aby usunąć podkładkę z podłogi, należy robić to powoli, aby uniknąć pozostałości kleju.



Dodaj wodę

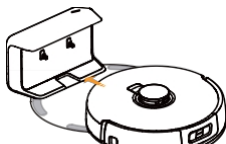
Przed przystąpieniem do mopowania należy dolać czystej wody do zbiornika.

- Otwórz górną pokrywę robota i wyjmij zbiornik na wodę. Napełnij zbiornik czystą wodą przez otwór w zbiorniku.
- Zamknij zbiornik, włóż go z powrotem do robota i załóż z powrotem górną pokrywę robota.



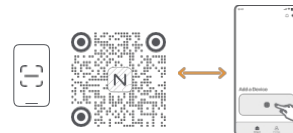
Zakładanie butów

Wciśnij robota do stacji bazowej i upewnij się, że styki ładowania są prawidłowo podłączone. Wskaźnik stacji bazowej zgaśnie, a robot włączy się i



Połącz i powiąż robota w aplikacji

Zeskanuj kod QR, aby pobrać aplikację Narwal, dotknij "Dodaj urządzenie" i wybierz model w aplikacji, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami podłączania i wiązania robota.



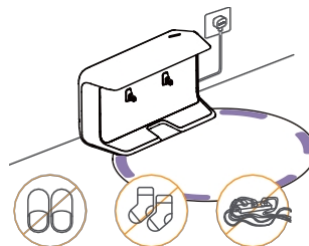
Uwaga :

1. dotknij "Se ings".-"Device" w aplikacji, a następnie naciśnij i przytrzymaj przycisk "Restart Robot" przez 10 sekund, aby włączyć/wyłączyć tryb czuwania.
- Dostępne tylko na rynku amerykańskim.

3. Jak używać

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

3.1 Organizacja środowiska domowego



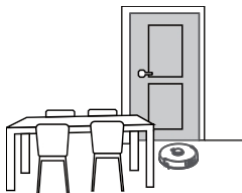
wy
emi
tuje
ko

m
u
ni
ka

t.

A. Odłóż klawiatura na podłogę,
np. kable, szmaty, kapcie,
ubrania i książki.

B. Otwórz drzwi pomieszczeń,
które mają być sprzątane i ustaw
meble tak, aby pozostawić jak
najwięcej miejsca na sprzątanie.



C. Pozostaw inne drzwi zamknięte i zainstaluj ogrodzenie, aby uniemożliwić robotowi wjazd na podwyższone lub niskie obszary.



D. Maksymalna wysokość pokonywania przeszkód wynosi 20 mm, a robot nie może wjeżdżać do pomieszczeń, w których wysokość progu przekracza 20 mm. Można zakupić rampę progową Narwał, aby pomóc robotowi sprawniej pokonywać przeszkody i omijać je.



E. NIE stój przed robotem, na progu lub w wąskich przejściach, aby uniknąć przeoczenia.

32 Mapowanie

Przed rozpoczęciem sprzątania nowego domu robot musi zbadać otoczenie i utworzyć mapę. Przed pierwszym czyszczeniem można uruchomić mapowanie przez krótkie naciśnięcie przycisku

naciśnięcie przycisku ▶️ **【Start/Stop】** na robocie lub naciśnięcie przycisku "Rozpocznij mapowanie".

w aplikacji.

Uwaga:

1. Po utworzeniu mapy można ją edytować w aplikacji.
2. **NIE WOLNO** przenosić stacji bazowej po utworzeniu mapy, w przeciwnym razie konieczne będzie ponowne uruchomienie mapowania. Jeśli duże meble w domu zostaną przestawione, zaleca się utworzenie nowej mapy.

33 Czyszczenie

Wybór trybów czyszczenia

Produkt posiada cztery wbudowane tryby czyszczenia: Odkurzanie, Mop, Odkurzanie i Mop oraz Odkurzanie i Mop. W aplikacji można wybrać i dostosować parametry, takie jak cykl czyszczenia, ssanie i wilgotność mopa dla każdego trybu.

Ustaw Freo Advise

Freo Advise to inteligentny asystent sprzątania. Gdy tryb Freo Advise jest włączony, robot może inteligentnie ustawić parametry czyszczenia. Tryb Freo Advise można włączyć po wybraniu trybu sprzątania w aplikacji.

Rozpocznij zadanie czyszczenia

Robota można uruchomić na dwa sposoby:

- Stuknij 📍 **【Start Cleaning】** w aplikacji.
- Krótko naciśnij przycisk 🟡 **【Start/Stop】** na robocie, a robot rozpocznie pracę.

domyślnie aktywuje tryb próżniowy;

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

Wstrzymanie/wznowienie bieżącego zadania

Zadanie można wstrzymać/wznowić na dwa poniższe sposoby:

- Stuknij  **【Pause】** / **【Wznów】** w aplikacji;
- Krótko naciśnij  przycisk **【Start/Stop】** na robocie;

Zakończ bieżące zadanie

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

Zadanie można zakończyć ręcznie na dwa poniższe sposoby:

- Naciśnij i przytrzymaj  **【Finish】** przez 2 sekundy w aplikacji;
- Krótko naciśnij  przycisk **【Recall】** na robocie;

Bluetooth (Rotbot)
Protokół: BLE 4.2
Zakres częstotliwości: 2402-2480 MHz
Maks. Moc nadawania (EIRP): ≤10dBm

Bateria (Rotbot)	
Typ baterii	Akumulator litowo-jonowy
Ilość w opakowaniu	1 szt.
Ilość komórek berylowych w opakowaniu berylowym	8 szt.
Pojemność znamionowa, energia znamionowa	5000mAh, 72Wh
Napięcie nominalne	14.4V ⁻⁻⁻

4. Parametry

4.1 Specyfikacje

Robot	Stacja bazowa
Wymiary: 350*355*107 mm	Wymiary: 275*118*137 mm
Kolor: biały	Kolor: biały
Waga: ~4,25 kg	Waga: ~0,86 kg
Wi-Fi	Wejście znamionowe: 100-240V~
Protokół: IEEE 802.11b/g/n	Wyjście znamionowe: 20V 1.8A
Zakres częstotliwości: 2412~2472 MHz	Częstotliwość znamionowa: 50-60 Hz
Maks. Moc nadawania (EIRP): ≤20dBm	



Producent: Yunjing Intelligence Innovation (Shenzhen) Co., Ltd.

Adres: Room A2901, Yunzhongcheng, Building 1, Vanke Yuncheng VI, Dashi 2nd Road, Xili Community, Xili Street, Nanshan District, Shenzhen, Guangdong, China

