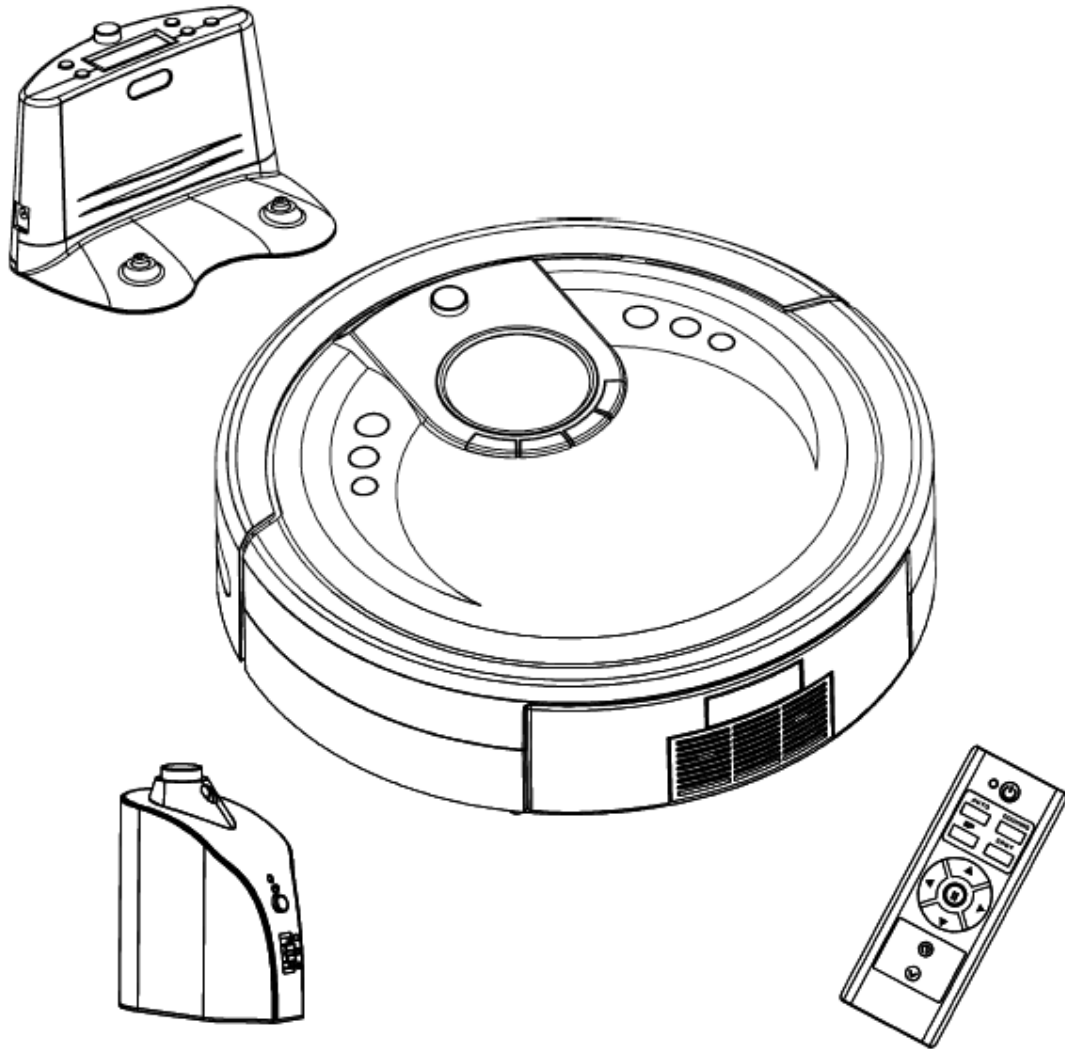


Le Robot Aspirateur Supramax de SupraRobotics

Notice d'utilisation



Merci d'avoir choisi supramax de supra robotics ! Lire avec attention les instructions fournies dans ce manuel avant la première utilisation !

Veiller à suivre les instructions de sécurité avec précaution !

Les instructions de sécurité vous sont fournies pour éviter tous dommages corporels, donc veuillez à lire avec attention les différents symboles.









Attention le non respect des instructions peut engendrer des dommages corporels













Caution le non respect des instructions peut engendrer de légers dommages corporels voir endommager le robot aspirateur.

Warning

 <p>Seules les personnes habilitées par le service technique sont autorisées à effectuer des réparations sur ce robot afin d'éviter tous risques d'incendies, électrocution sur les personnes.</p>	 <p>Ne pas utiliser d'autres chargeurs électriques que celui qui est fourni afin d'éviter tous risques d'incendie, électrocution ou haute tension.</p>
 <p>Ne pas toucher le fil électrique avec les mains humide afin d'éviter toutes électrocutions.</p>	 <p>Ne pas plier excessivement le fil électrique ou même placer du poids dessus qui pourrait endommager le fil et causer un incendie ou une électrocution.</p>
 <p>Ne pas mettre tous types de tissus ou parties du corps humain dans l'axe des roues ou des brosses du robot afin d'éviter tous risques de blessures.</p>	 <p>Tenir éloigné le robot des cigarettes, briquets ou toutes autres sources de chaleur ou matières inflammables.</p>

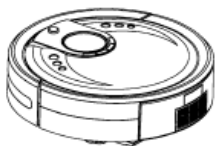
caution

 <p>Veiller à éteindre l'alimentation du robot lors de transports ou entreposage de longue durée afin d'éviter d'endommager la batterie.</p>	 <p>Veiller à ce que la prise du fil électrique soit branchée fermement afin d'éviter tous risques d'électrocution, court circuit et d'incendie.</p>
 <p>Vérifier la connexion entre le chargeur et la prise afin d'éviter tous risques</p>	 <p>Veillez à retirer tous les objets qui pourraient être endommagés (objets en</p>

d'incendie.	verre...) afin d'éviter tous risques de casse.
 Utiliser le robot avec précaution lors de la présence d'enfants afin d'éviter tous risques de blessures.	 Ne pas marcher sur le robot afin que celui-ci ne soit endommagé.
 Veiller à ce que le robot n'aspire pas d'eau ou tout autre liquide car celui-ci pourrait être endommagé.	 Ne pas utiliser le robot dans un lieu étroit (sur un bureau ou une chaise) afin que celui-ci ne soit endommagé.
 Ne jamais utiliser le robot à l'extérieur afin d'éviter que le robot ne soit endommagé.	 Ne pas utiliser le robot pour des occasions commerciales car celui-ci pourrait être endommagé à cause d'une utilisation excessive.

Ce produit ne peut en aucun être utilisé par des personnes handicapées ou des enfants sans la responsabilité d'un adulte.

Articles dans le pack



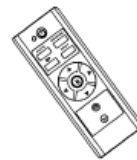
Robot Aspirateur



Mur Virtuel



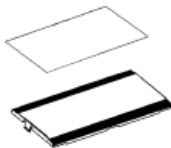
Base de chargement



Télécommande



Cable d'alimentation



Lingette Microfibre



Filtre



Brosse latérale



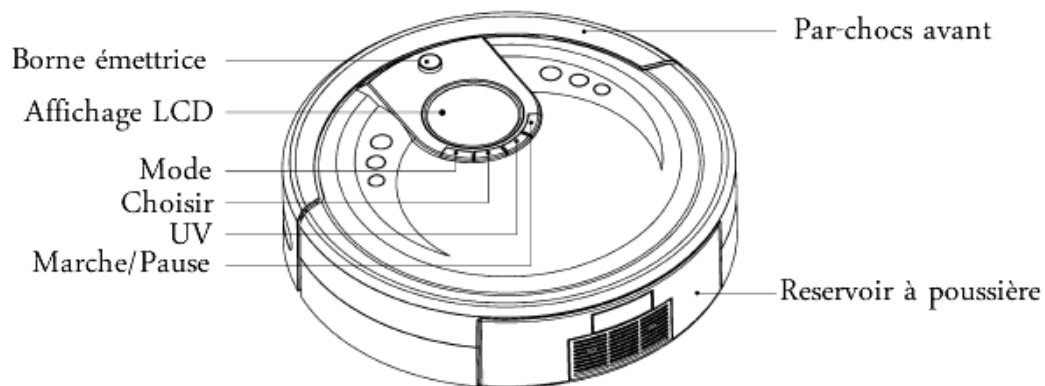
Brosse Nettoyante



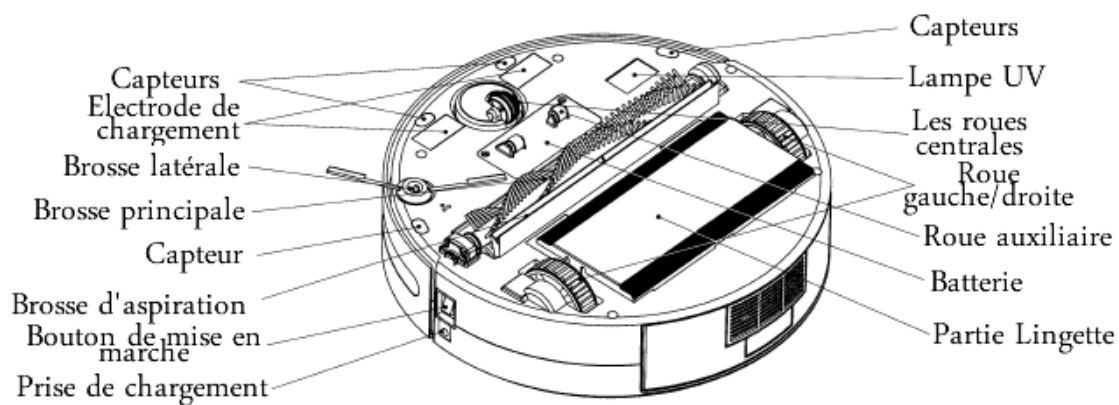
Manuel d'utilisateur

Les différentes parties du robot aspirateur

● Partie supérieure

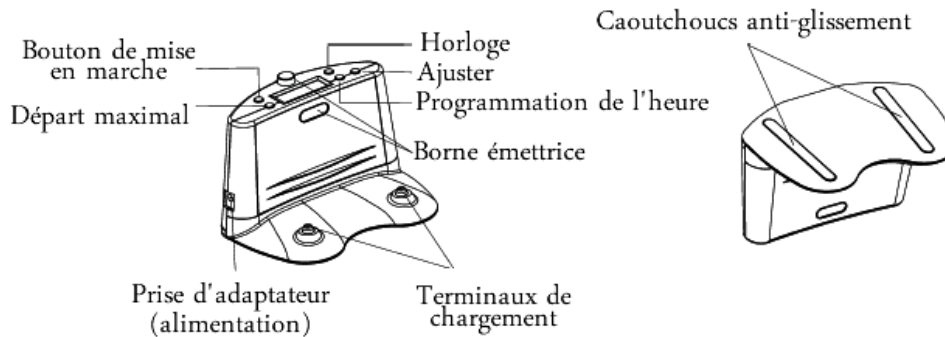


● Partie inférieure

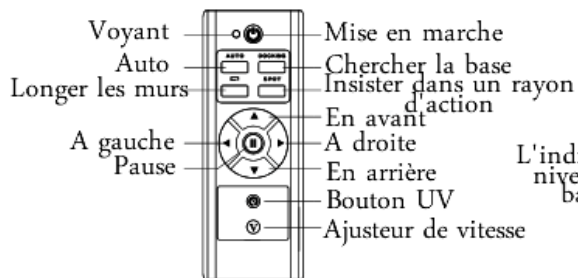


Les Noms des différentes parties

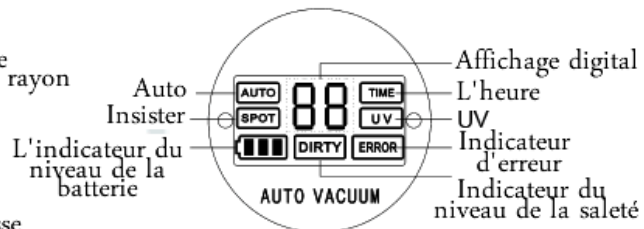
1. Base de chargement



2. Télécommande



3. Affichage LCD



Préparations au nettoyage

Installation de la base de chargement (image ci-dessous)

1/Placez la base de chargement sur le sol contre un mur.

2/Veuillez à ce que aucun obstacle ne gêne le robot dans un périmètre de 3mètres de la face avant de la base et de 50 centimètres sur les cotés gauches et droits de la base .

3/ Assurez vous que la borne émettrice située sur la base de chargement est propre, sans poussière et qu'aucun autre objet ne gêne les émissions afin que la fonction d'auto chargement ne soit pas influencée.

4/ Connectez la prise de l'adaptateur à la base de chargement.

5/ Afin de ne pas gêner le robot il est préférable de ranger les câbles et fils le long des murs.

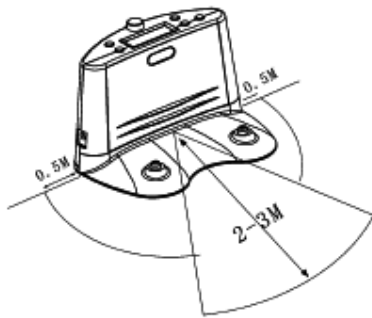


Figure 1

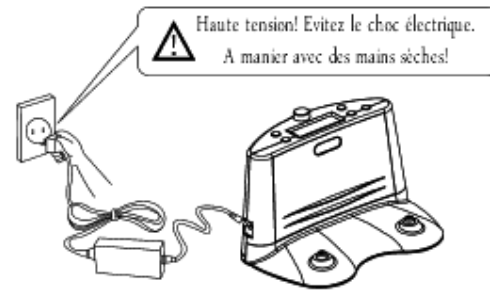


Figure 2

Installation de la lingette et de son support (image ci-dessous).

- 1/Placez et fixez la lingette sur son support.
- 2/Alignez correctement la lingette jusqu' aux attaches situées dans l'axe de chacune des roues.
- 3/ Après avoir installé la lingette et son support sur le robot , le travail du robot peut commencer tout en aspirant et en balayant, le nettoyage n'en sera que plus performant.
- 4/ Après chaque utilisation, retirer le support avec la lingette.
- 5/ Il est recommandé de laver et d'essorer la lingette avant chaque utilisation.

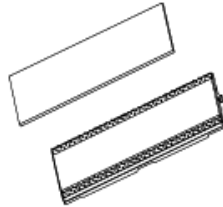


Figure 1

Fixez la lingette sur sa fixation

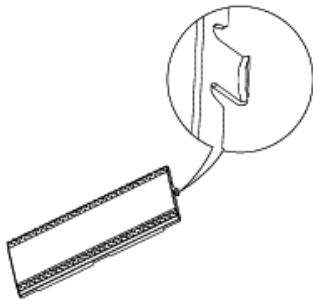


Figure 2

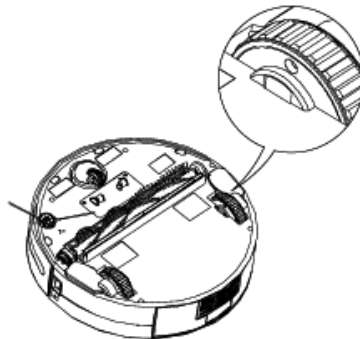


Figure 3

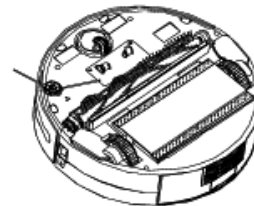


Figure 4

L'utilisation de la lingette est recommandée pour compléter la fonction aspirante, cependant vous pouvez utiliser aspirer sans pour autant utiliser la lingette. Dans le cas où la lingette n'est jamais utilisée veuillez à retirer le support de la lingette afin de le stocker dans un lieu sec.

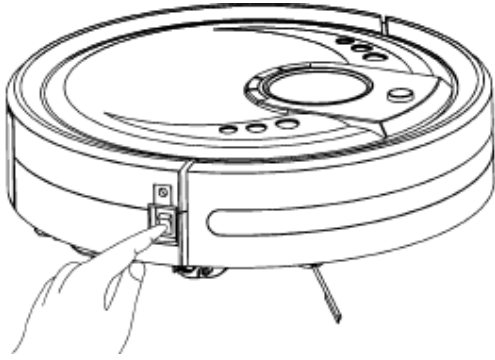
Allumer et éteindre le robot aspirateur (image ci-dessous)

1/ Pressez le bouton on sur le robot, l'écran LCD s'allumera en clignotant 3 secondes et sonnera quelques secondes pour signaler sa mise en route, puis se mettra en veille.

2/ Pendant la fonction veille, le mode de nettoyage choisi sera afficher sur l'écran (par défaut : Auto 1 UV et le niveau de la batterie).

3/ Pressez à nouveau le bouton off lorsque le robot est en veille et le robot s'éteindra.

4/ Lorsque le robot est éteint la télécommande ne peut fonctionner.



Mise en charge du robot (image ci-dessous)

A/Mise en charge manuelle

1/ Vous pouvez directement mettre en charge le robot via l'adaptateur et son fil ou la base de chargement.

2/ Lors du chargement via l'adaptateur et son fil, veiller à brancher l'adaptateur avec son fil à la prise de chargement sur le robot.

3/ Lors de la mise en charge avec la base de chargement, veuillez dans un premier temps connecter l'adaptateur et placez le robot sur sa base de chargement afin d'assurer un meilleur contact entre les électrodes de chargement et la base de chargement.

4/ Lors du chargement, l'écran affichera le niveau de la batterie, et les niveaux de la batterie clignoteront en rouge du premier niveau au troisième niveau (conf schéma 3).

5/ Une fois que le chargement est terminé l'écran affichera les trois niveaux de la batterie (conf schéma 4).

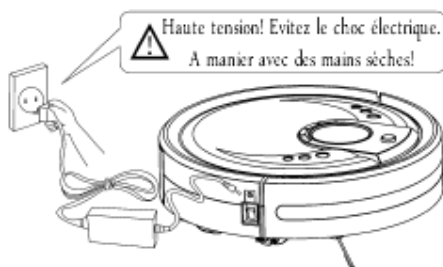


Figure 1



Figure 3

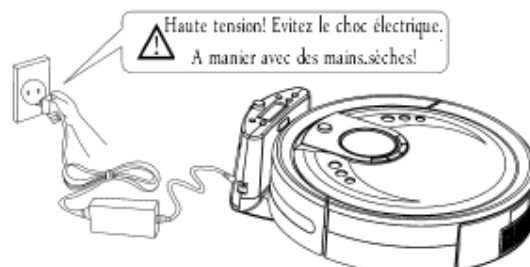


Figure 2



Figure 4



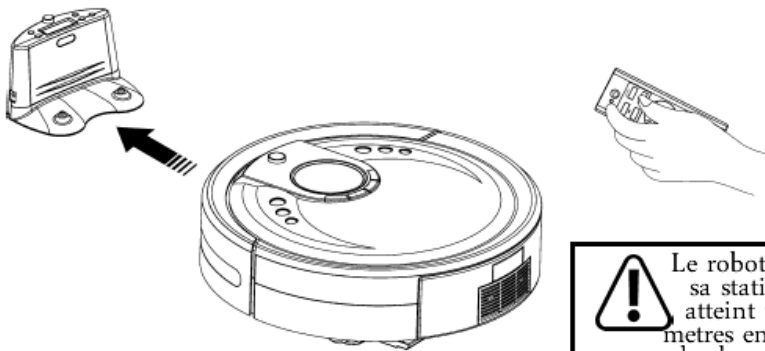
- 1) En fin de vie du robot, ne le jetez jamais avec la batterie
- 2) Débranchez toujours le robot, avant d'enlever la batterie
- 3) Recyclez ou amenez la batterie à l'endroit approprié
- 4) Ne jamais jeter dans le feu!

B/ Auto chargement

1/Lorsque le niveau de la batterie est inférieur à 15% au moment du nettoyage, le robot se mettra automatiquement en mode recherche de sa base pour se recharger.

2/Lorsque vous pressez le bouton DOCKING sur le robot ou sur la télécommande, le robot retournera aussi sur sa base afin de se recharger.

3/Lors du mode DOCKING, veillez à ne presser aucun autre bouton sur le robot ou sur la télécommande car cela stoppera le robot dans la recherche de sa base et se mettra automatiquement en mode pause ou standby. Les boutons de direction (gauche et droite) sur la télécommande peuvent aussi être utilisés pour diriger le robot vers sa base.



Le robot laveur peut trouver tout seul sa station de chargement quand il atteint une distance maximale de 3 metres en se trouvant devant la station de chargement et cela dans un rayon de 90°

Comment utiliser le bouton fonction sur le robot

1/Lors du mode standby/pause, pressez le bouton « **»**, et faites votre sélection entre les modes AUTO, SPOT, DOCKING.

2/ Le mode AUTO : Statut de nettoyage, dans ce statut pressez le bouton « **»** afin de choisir entre les modes secondaires 1, 2 ou 3.

Modes :

- 1- Le robot travaillera jusqu'à l'utilisation totale de la batterie et retournera automatiquement sur sa base de chargement pour se recharger.

2- Le robot travaillera pendant 30 minutes.

3- Le robot travaillera pendant 15 minutes.

3/ Le mode SPOT : Dans ce statut, pressez le bouton « » afin de choisir entre les modes secondaires 1, 2 ou 3.

Modes :

1- Le robot se déplacera avec un itinéraire en spirale pendant 1 à 4 minutes.

2- Le robot se déplacera avec un itinéraire en zig zag pendant 1 à 4 minutes.

3- Le robot se déplacera avec un itinéraire le long des murs pendant 10 minutes.

4/ DOCKING : mode auto chargement, dans ce mode le robot recherchera automatiquement sa base de chargement.

5/ Sélectionnez le bouton « », cela vous permettra de choisir entre les modes secondaires 1, 2 ou 3.

6/UV « » : Cela vous permet de mettre en marche ou d'arrêter la fonction UV pendant le travail du robot, pressez une fois pour le mettre en marche et une autre fois pour l'arrêter (la lampe UV est en marche lorsque le voyant UV s'affiche sur l'écran.

7/Appuyer sur le bouton « » : Lorsque le mode SPOT/AUTO/DOCKING est sélectionné, pressez ce bouton afin de mettre en marche le robot.



La lampe UV est utilisée pour la stérilisation,
veuillez à ne pas la regarder directement

Fonction recherche de saleté

Afin de compléter l'action de nettoyage, le robot offre la fonction de recherche de saleté. Ainsi, sur un emplacement très sale, le robot augmentera de manière intensive son nettoyage.

Fonctions de la télécommande

1 Le bouton de mise en marche « »


Lorsque le robot est en marche, appuyez sur ce bouton afin de le mettre en arrêt complet, ce qui permettra d'économiser de l'électricité et tous les indicateurs seront éteints. Pressez à nouveau ce bouton pour le mettre en standby/pause. Lorsque le robot est en arrêt, il ne peut en aucun cas être mis en route en appuyant sur d'autres boutons.


2 Le bouton AUTO


Pressez ce bouton et le robot se mettra à travailler en mode AUTO jusqu'à l'épuisement de la batterie pour ensuite retourner à sa base pour se recharger.


Bouton SPOT : Le robot travaillera en mode SPOT en se déplaçant en spirale.

Bouton DOCKING : Pressez ce bouton pour ordonner au robot de retourner sur sa base.

Bouton le long des murs «  » : Après avoir pressé ce bouton, le robot aspirera le long des murs.

Bouton UV «  » : Permet la mise en marche ou arrêt de la lampe UV.


Ajusteur de vitesse «  » : Permet de choisir la vitesse du robot. Par défaut, la vitesse est optimale.


Bouton PAUSE «  » : Permet de stopper le robot pendant son travail. Pressez à nouveau ce bouton pour le remettre en marche à l'identique. Si vous pressez un autre bouton, le robot travaillera dans un autre mode.

Boutons de direction (devant, derrière, gauche, droite)

Pressez les boutons fléchés pour contrôler la direction du robot.

En avant «  » : Permet de diriger le robot en avant.

A droite «  » : Permet de diriger le robot à droite dans un angle de 10°. Pour un angle plus large, restez appuyés sur le bouton jusqu'à la direction voulue.

A gauche «  » : Permet de diriger le robot à gauche dans un angle de 10°. Pour un angle plus large, restez appuyés sur le bouton jusqu'à la direction voulue.

En arrière «  » : Permet de faire reculer le robot sur 0.3 mètre.



Si plusieurs boutons ci-dessus sont appuyés en même temps, la commande résultante sera incertaine.
La distance entre le robot et la télécommande varie entre 5-7 mètres ce qui peut varier en fonction de la disposition des pièces, meubles etc.

Mode chargement

- 1-Lorsque le robot est en charge manuelle, celui-ci ne mettra pas en marche tant que le câble de l'adaptateur est branché au robot même en appuyant sur les boutons de la télécommande.
- 2-Le temps de chargement total est de 3 à 5 heures. Pour les trois premières charges, veillez à le charger pendant 12 heures et à utiliser la totalité de la batterie pour chacune d'entre elles.
- 3-Si vous pressez le bouton AUTO sur la télécommande lors du chargement du robot sur sa base, ce dernier sortira de sa base pour se mettre en marche en mode AUTO.
- 4-Le robot se mettra en mode standby/pause lorsque l'alimentation en électricité est coupée en plein chargement.
- 5-Lorsque la programmation du robot se met en marche alors que celui-ci se recharge sur sa base, il sortira de sa base, tournera sur un mètre et se mettra en mode AUTO pour commencer son travail.
- 6-Si vous pressez le bouton « full go » de la base en plein chargement, le robot sortira de sa base, tournera sur un mètre et se mettra en mode AUTO pour commencer son travail.
- 7-Lorsque le robot recherche sa base de chargement alors qu'il lui reste moins de 8% d'autonomie, il n'aura pas la capacité suffisante pour retourner à sa base, de ce fait il s'arrêtera dans un espace dégagé et sonnera toutes les 30 secondes.
- 8-Pendant le chargement, l'écran LCD affichera le temps de chargement. Chaque unité équivaut à une minute.

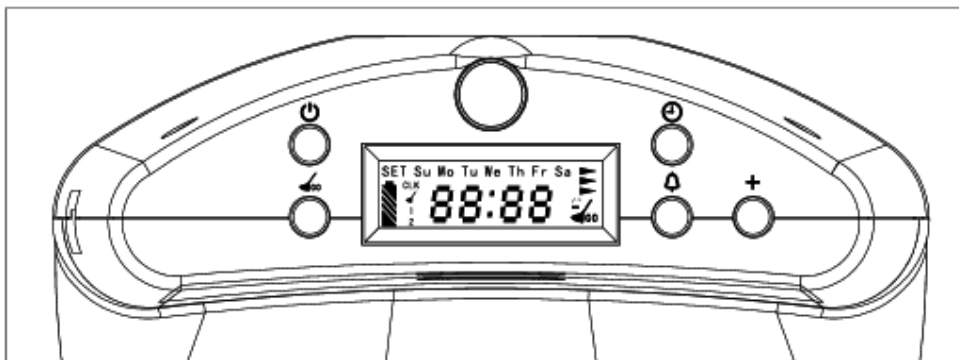
Le temps de travail du robot est affiché sur l'écran LCD durant le nettoyage, chaque unité équivaut à une minute.

Comment utiliser la base de chargement

Cinq boutons sont présentés sur le schéma ci-dessous incluant : Mise en marche « », full go « », l'alarme « », l'heure « » et le réglage « + ».




Lors des différents réglages, le bouton power permet d'effacer les données et le bouton full go « » permet de confirmer les données.

Connectez la prise à la base de chargement avec une prise de courant, puis pressez le bouton power « » pour mettre en marche la base de chargement. Ainsi la base affichera tous les éléments de l'écran LCD comme le schéma ci-dessous.




La station de chargement ne présente pas de fonction mémoire, si celle-ci est éteinte alors tous les enregistrements seront effacés et la base se mettra en marche par défaut.

1/Réglage de l'heure



Dans un statut normal, pressez le bouton «  » pour entrer les enregistrements. Pressez une fois pour basculer entre le réglage de l'heure et des minutes, ainsi le chiffre enregistré clignotera. Pressez le bouton « + » afin d'ajuster les minutes et les heures. Après avoir enregistré l'heure, pressez le bouton full go «  » afin d'enregistrer les données, dans le cas contraire, si vous ne pressez pas le bouton full go «  » dans les trente secondes, la base se mettra en affichage classique sans aucun enregistrement.

Si vous pressez le bouton de mise en marche «  » ou le bouton de l'alarme «  », la base se mettra en affichage classique sans aucun enregistrement.

2/Réglages des jours


Après avoir enregistré l'heure, vous pouvez enregistrer le jour de programmation. Pressez « + » pour sélectionner le jour de votre choix. Lorsque vous avez sélectionné le jour, alors son affichage se mettra à clignoter pendant 5 secondes et vous indiquera que le jour a bien été enregistré. Si vous souhaitez rectifier le jour, pressez à nouveau «+ » et vous serez redirigé vers le jour suivant. La sélection peut être effectuée sur sept jours consécutifs, ou un jour, ou sur plusieurs jours dans la semaine. Pressez le bouton full go «  » pour enregistrer les données et retournez vers l'affichage classique. Si aucun jour n'est sélectionné, le robot travaillera tous les jours par défaut.

3/Réglage de la programmation

Dans un statut classique, pressez le bouton «  » afin d'entrer l'heure de la programmation du nettoyage ; pressez une fois afin de basculer entre les heures et les minutes, l'heure de programmation sélectionnée clignotera. Ce bouton vous permettra aussi de sélectionner l'heure standard. Pour ajuster les heures et les minutes, pressez «+ » . Après avoir sélectionné les données de programmation pressez le bouton full go «  » afin d'enregistrer les données. Si aucun bouton n'est pressé dans les 30 secondes qui suivent alors les données ne seront pas enregistrées.

Si vous pressez le bouton de mise en marche «  » ou le bouton de l'alarme «  » , la base se mettra en affichage classique sans aucun enregistrement.

4/Réglage du mode AUTO

Dans un statut normal, pressez le bouton full go «  » pour mettre en marche la fonction full go. Cette fonction permettra au robot avec la batterie pleine, de commencer automatiquement le nettoyage. Pour désactiver cette fonction, pressez à nouveau ce bouton.

Lorsque le robot est complètement rechargé, si la programmation de nettoyage et la fonction full go sont programmées en même temps, alors la fonction de programmation de nettoyage sera prioritaire.

Lorsque la batterie est faible, le robot ne sera pas capable de retrouver sa base de chargement pour se recharger, dans ce cas mettez le robot sur sa base et appuyez sur « + » pour lancer le rechargement.

Le mur virtuel

Le mur virtuel est un accessoire qui envoie un faisceau laser invisible à l'œil nu afin de bloquer le robot dans un espace bien précis et pour qu'il ne puisse pas aller dans un autre espace. Il est appelé « mur virtuel » car il agit comme un mur.

1/Avant d'utiliser le mur virtuel, pensez à placer les deux piles dans l'emplacement qui leur est réservé (conf schéma 3). Ensuite, refermez le couvercle et vissez les visses.

2/Sélectionnez la distance selon les indications suivantes :le sélecteur de distance dirigé vers le bas est pour une distance de 0 à 4 m, la position du milieu est pour une distance de 4 à 7 m et la position vers le haut est pour une distance de plus de 7m (conf schéma 2).Plus la distance est réduite plus la consommation d'énergie sera faible

3/Pressez le bouton power sur le mur virtuel et le voyant se mettra à clignoter. Si les piles sont de faibles intensité alors le voyant clignotera plus vite.

4/ Le mur virtuel fonctionne avec des faisceaux lasers avec un angle d'émission de 15°. Lorsque le mur virtuel est allumé vous pouvez le placer à l'entrée d'une surface afin de l'empêcher de s'y rendre.

5/ Le mur virtuel fonctionne avec 2 piles AA LR6 1.5 V. Lorsque l'intensité est faible, vous devez remplacer les piles.

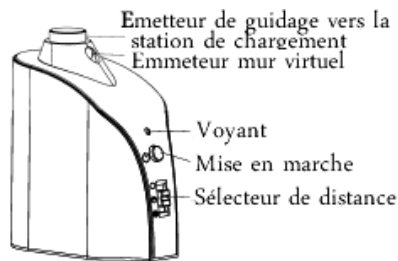


Figure 1

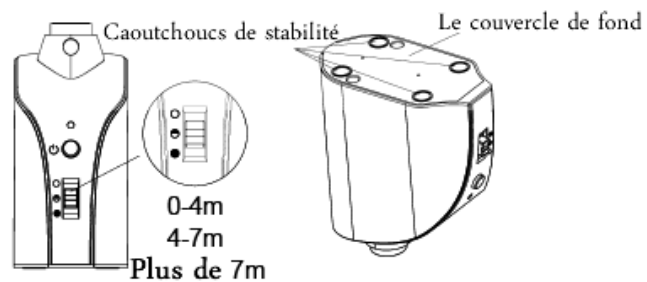


Figure 2

Figure 3

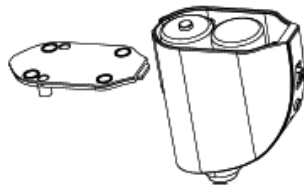


Figure 4

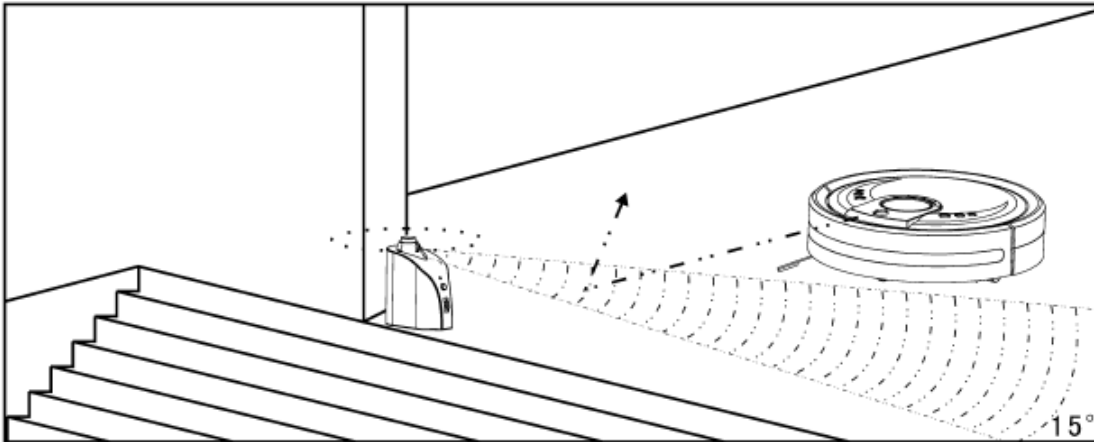
1/Vous devez ouvrir le couvercle du mur virtuel avec un tournevis (conf schéma 3).
2/Vous devez vous référer au schéma 4 pour l'installation des piles afin d'éviter une mauvaise polarité qui pourrait endommager le mur virtuel.



- 1) En fin de vie du robot, ne le jetez jamais avec la batterie
- 2) Débranchez toujours le robot, avant d'enlever la batterie
- 3) Recyclez ou amenez la batterie à l'endroit approprié
- 4) Ne jamais jeter dans le feu!

Comment utiliser le mur virtuel (image ci-dessous)

- 1/ Le mur virtuel doit être placé à l'entrée d'une porte de la pièce que vous voulez nettoyer.
- 2/ Vous pouvez aussi placer le mur virtuel où vous le souhaitez afin de le bloquer dans une pièce.
- 3/ Assurez vous qu'aucun obstacles ne gêne l'émission du faisceau.



Le bac d'aspiration

- 1/ Pressez le bouton de la poubelle afin de retirer le bac (conf schéma 1).
- 2/ Le bac s'éjectera du robot (conf schéma 2).
- 3/ De ce fait vous pourrez le retirer plus facilement (conf schema 3).
- 4/ Enfin replacer le bac en le poussant.

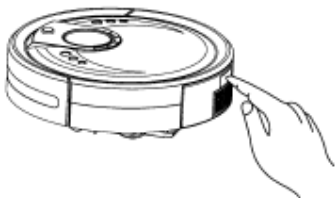


Figure 1

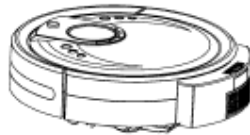


Figure 2

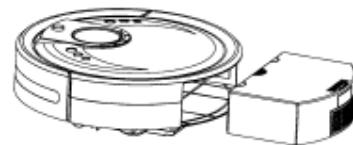


Figure 3



Assurez vous que le reservoir à poussiere est bien fixé après chaque nettoyage de votre robot

Comment nettoyer le bac d'aspiration

- 1/Abaissez le couvercle rouge afin de pouvoir vider les déchets (conf schéma 1).
- 2/Enfin nettoyez le bac avec la brosse de nettoyage (conf schéma 2).

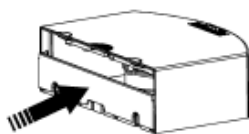


Figure 1

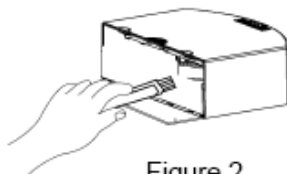


Figure 2



Rinçage à l'eau est proscrit

Comment enlever et nettoyer le filtre

1/Maintenir le milieu du support du filtre situé sur le haut du bac d'aspiration (conf schéma 1) puis retirer le filtre horizontalement (schéma 2).

2/Retirer le filtre de son support (conf schéma 3) ainsi que l'éponge filtrante (conf schéma 3).

3/Au bas du bac d'aspiration, placez vos doigts vers le bas de la grille puis retirez la `conf schéma 4)

4/ Retirez l'éponge du support (conf schéma 5).

5/ Le filtre et l'éponge peuvent être nettoyés avec de l'eau. Avant de les réinstaller veillez à les faire sécher.

Installation

1/Filtre d'arrivée : installer dans l'ordre l'éponge filtrante et le filtre dans le support, puis réinsérez le support dans le bac d'aspiration.

2/Filtre de sortie : installez l'éponge filtrante sur la grille, puis réinsérez la grille sur le bac d'aspiration.

Brosse latérale

1/Pincez les deux attaches de la brosse latérale avec la main (conf schéma 1) et placez la brosse latérale sur l'axe.

2/ Installation : Alignez les deux attaches dans le même axe que la brosse latérale et pressez en retirant la brosse latérale.

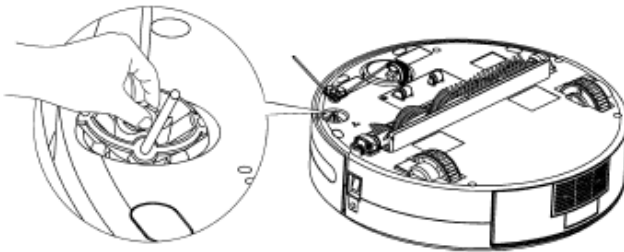


Figure 1

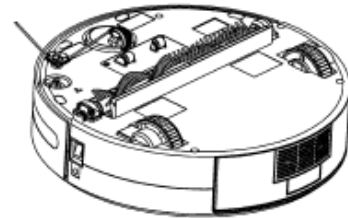


Figure 2

Brosse principale

Comment retirer la brosse principale

1/Maintenir la brosse et poussez la vers la gauche (conf schéma 1).

2/ Enfin retirez la brosse (conf schéma 2).



Figure 1

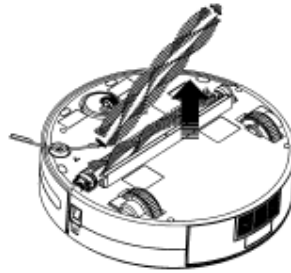


Figure 2

Comment installer la brosse centrale

1/Maintenir la brosse dans votre main et insérez la dans l'axe gauche (conf schéma 1).

2/ Enfin insérez le coté droit (conf schéma 2).

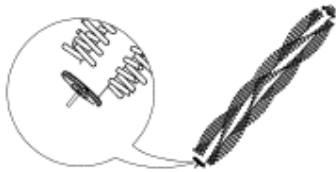


Figure 1

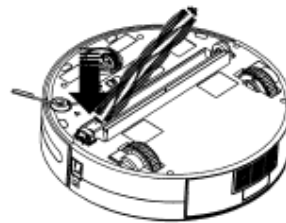


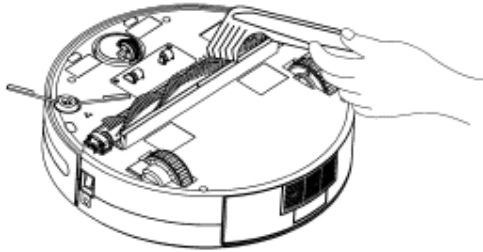
Figure 2

Comment nettoyer la brosse principale

Pour un meilleur effet de nettoyage, veillez à nettoyer régulièrement la brosse (cheveux, débris et fibres...)

1/ Directement, utilisez la brosse de nettoyage fournie pour nettoyer la brosse principale.

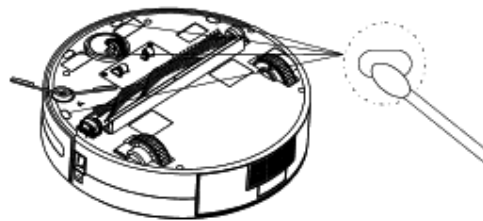
2/Les débris ou cheveux et matières qui résistent vous pouvez les retirer à la main ou avec des ciseaux.



Nettoyage des capteurs

1/Les capteurs doivent être nettoyés avec du coton ou un chiffon doux.

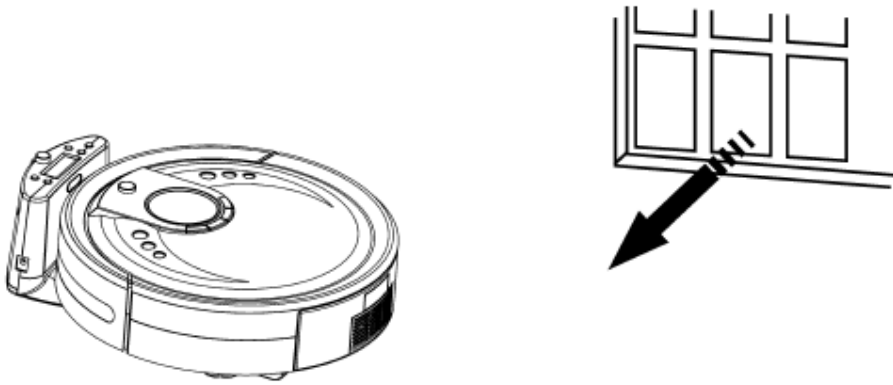
2/Les capteurs utilisés pour le long des murs sont installés sur le devant du pare chocs, pour la détection de la saleté, les capteurs sont situés sous le robot au niveau de la partie avant (voir les schemas).



Pour un meilleur nettoyage, veillez à nettoyer régulièrement les capteurs.

Stockage et rangement du robot

Le robot doit être rangé dans un endroit sec et ventilé.



Les différentes pannes

Veillez à vérifier la panne avant toutes demandes de service après vente.

A/ Le robot s'arrête en plein travail

- 1/Vérifiez si le temps de nettoyage n'est pas terminé.
- 2/Vérifiez si n'y a aucun message d'erreur sur l'écran LCD et référez vous au tableau qui suit.

B/Le travail du robot est moins efficace

- 1/Vérifiez le niveau de la batterie.
- 2/Vérifiez que le bac d'aspiration ne soit pas plein et que les filtres ne soient pas obstrués et que les brosses fonctionnent correctement.
- 3/Vérifiez que le robot soit allumé sur ON.

C/La télécommande ne fonctionne pas

- 1/Vérifier l'état des piles.
- 2/Vérifier le niveau de la batterie sur le robot.
- 3/Nettoyer le faisceau de la télécommande.
- 4/Garder une distance raisonnable entre la télécommande et le robot, puis diriger

directement la télécommande face à la borne réceptrice du robot situé sur le dessus du robot.

D/Le robot ne se recharge pas

1/Vérifiez que tous les fils soient bien connectés au robot et sur la prise d'alimentation électrique.

2/Vérifiez le niveau de la batterie du robot, si le niveau de batterie est faible branchez le manuellement avec le câble.

E/ Augmentation du bruit pendant le nettoyage

1/Nettoyez le bac d'aspiration et le filtre.

2/Vérifiez que les brosses ne soient pas trop sales.

F/Vérifiez le message d'erreur sur l'écran LCD suivant le tableau ci-dessous :

Message d'erreur	Problème	solution
00	La roue gauche est bloquée par un obstacle	Vérifiez la roue gauche et la nettoyer
01	La roue droite est bloquée par un obstacle	Vérifiez la roue droite et la nettoyer
02	La brosse du milieu est bloquée par un obstacle	Vérifiez la brosse et la nettoyer
03	La roue avant est bloquée par un obstacle	Vérifiez la roue avant et la nettoyer
04	Les capteurs avant ne fonctionnent pas correctement	Nettoyez et dépoussiérez les capteurs avant

05	Le capteur du mur virtuel ne fonctionne pas correctement	Vérifiez et nettoyez le capteur du mur virtuel
06	Le capteur sur le dessus du robot ne fonctionne pas correctement	Vérifiez et nettoyez ce capteur
07	La brosse du milieu ne tourne pas	Vérifiez l'installation ou nettoyez la brosse
08	Le bac d'aspiration n'est pas correctement installé	Vérifiez le bac d'aspiration et nettoyez les électrodes de contact

Si la panne va au delà de ces dysfonctionnements, veuillez contacter le service après vente.

Caractéristiques techniques

Modèle	supramax
Couleur	Doré/champagne
Dimensions	Diamètre/35cm HT/11cm
Poids	3.5kg
Vitesse	23cm/sec
Temps de chargement	3 à 5 heures
Temps de travail	50 à 70 min

Niveau de nuisance	65dB
Voltage	24V-1A
Puissance	45W
Fabrication	Chine