

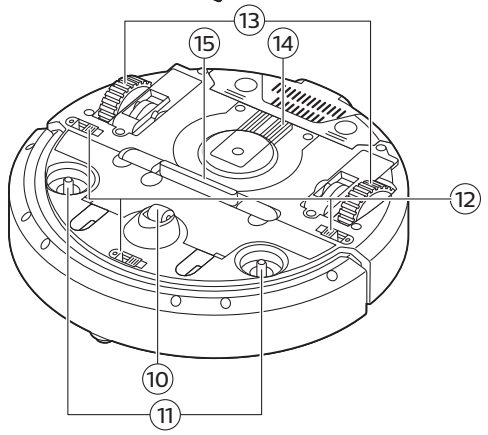
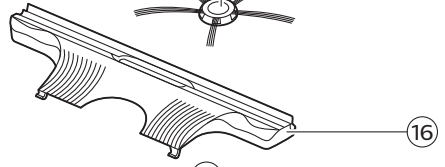
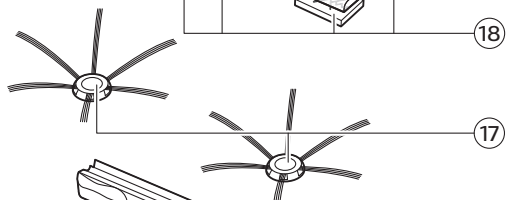
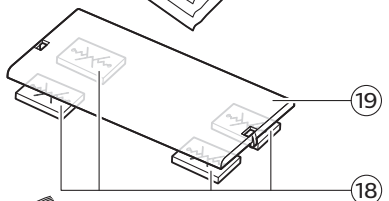
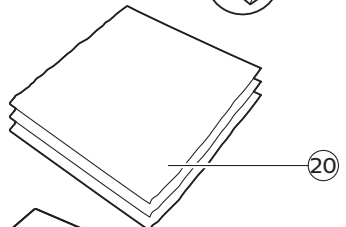
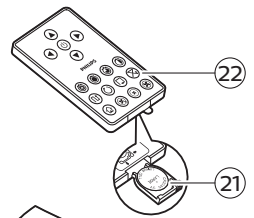
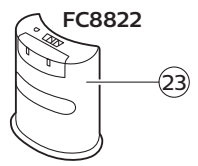
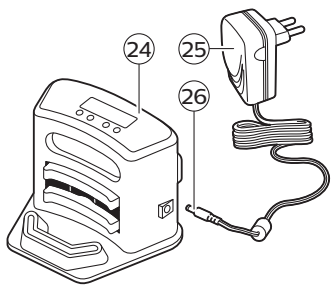
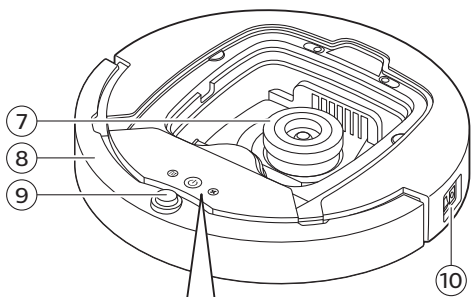
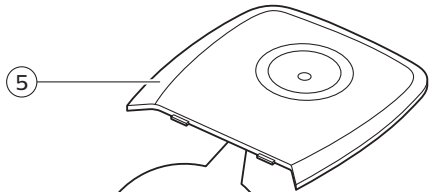
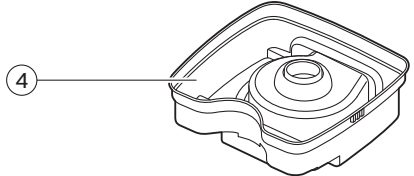
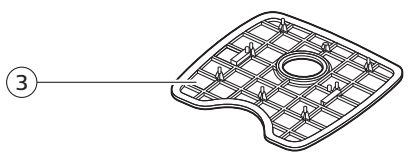
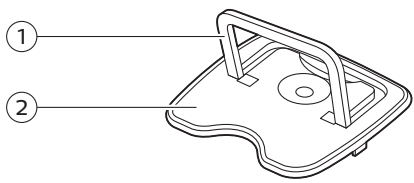
PHILIPS

FC8822, FC8812





FC8822



English 6
Bahasa Melayu 29
ภาษาไทย 54
繁體中文 76
한국의 97

Introduction

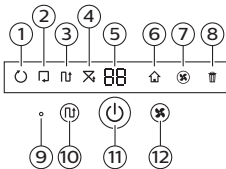
Congratulations on your purchase and welcome to Philips! To fully benefit from the support that Philips offers, register your product at www.philips.com/welcome.

General description

- 1 Handle of dust container lid
- 2 Dust container lid
- 3 Filter
- 4 Dust container
- 5 Top cover
- 6 Error codes table
- 7 Fan
- 8 Bumper
- 9 Docking station sensor
- 10 Power switch
- 11 Front wheel
- 12 Side brush shafts
- 13 Drop-off sensors
- 14 Wheels
- 15 Suction opening
- 16 TriActive XL nozzle
- 17 Side brushes
- 18 Fixation blocks for dry wipes
- 19 Dry wipe holder
- 20 Dry wipes
- 21 Battery holder
- 22 Remote control
- 23 Invisible wall (FC8822)
- 24 Docking station
- 25 Adapter
- 26 Small plug

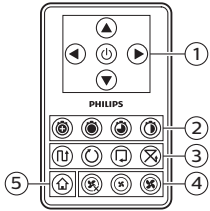
Display and remote control

Display of robot



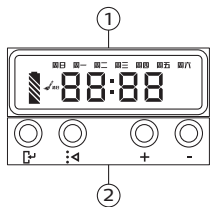
- 1 Spiral mode indicator
- 2 Wall-following mode indicator
- 3 Zigzag pattern mode indicator
- 4 Random mode indicator
- 5 Cleaning time
- 6 Docking icon
- 7 Fan speed indicator
- 8 Dustbin full indicator
- 9 Sound sensor
- 10 Mode selection button
- 11 Start/stop button
- 12 Fan speed button

Remote control



- 1 Navigation buttons and start/stop
- 2 Cleaning time buttons
- 3 Cleaning mode buttons
- 4 Fan speed buttons
- 5 Docking button

Control panel of docking station



- 1 Display with time, day and programming indications
- 2 Adjusting and setting buttons

How your robot works

What your robot cleans

This robot is equipped with features that make it a suitable cleaner to help you clean the floors in your home.

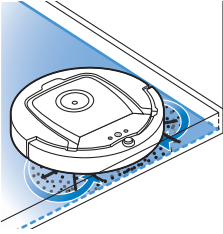
The robot is especially suitable for cleaning hard floors, such as wooden, tiled or linoleum floors. It may experience problems cleaning soft floors, such as carpet or rugs. If you use the robot on a carpet or rug, please stay close by the first time to see if the robot can deal with this type of floor. The robot also needs supervision when you use it on very dark or shiny hard floors.

How your robot cleans

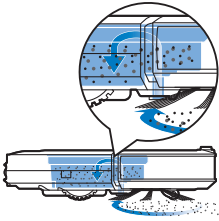
Cleaning system

The robot has a 3-stage cleaning system to clean your floors efficiently.

8 English



- The two side brushes help the robot clean in corners and along walls. They also help to remove dirt from the floor and move it towards the suction opening.

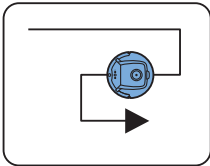


- The suction power of the robot picks up loose dirt and transports it through the suction opening into the dust container.
- The robot comes with a dry wipe holder that allows you to clean your hard floor even more thoroughly with dry wipes.

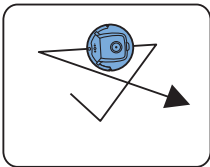
Cleaning patterns

In its auto cleaning mode, the robot uses an automatic sequence of cleaning patterns to clean each area of the room optimally. The cleaning patterns it uses are:

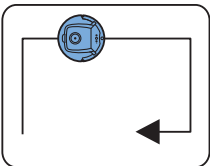
- 1 Z-pattern or zigzag pattern

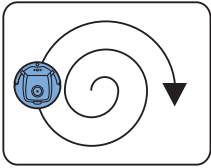


- 2 Random pattern



- 3 Wall-following pattern





4 Spiral pattern

In its auto cleaning mode, the robot uses these patterns in a fixed sequence: z-pattern, random pattern, wall-following pattern, and spiral pattern.

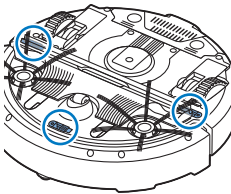
When the robot has completed this sequence of patterns, it starts moving in Z-pattern again. The robot continues to use this sequence of patterns to clean the room until the rechargeable battery runs low, or until it is switched off manually.

If the robot detects a particularly dirty area during its cleaning run, it switches to spiral mode and switches to turbo fan speed to ensure thorough dirt removal.

Note: You can also select each mode individually by pressing the appropriate button on the remote control. The manually selected modes are only active for a couple of minutes. After that, the robot switches back to auto-cleaning mode.

For more details, see chapter 'Using your robot', section 'Cleaning modes'.

How your robot avoids height differences



The robot has three drop-off sensors in its bottom. It uses these drop-off sensors to detect and avoid height differences such as staircases.

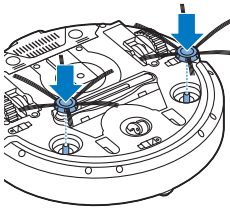
Note: It is normal for the robot to move slightly over the edge of a height difference, as its front drop-off sensor is located behind the bumper.

Caution: In some cases, the drop-off sensors may not detect a staircase or other height difference in time. Therefore monitor the robot carefully the first few times you use it, and when you operate it near a staircase or another height difference. It is important that you clean the drop-off sensors regularly to ensure the robot continues to detect height differences properly (see chapter 'Cleaning and maintenance' for instructions).

Before first use

Mounting the side brushes

- 1 Unpack the side brushes and place the robot upside down on a table or on the floor.

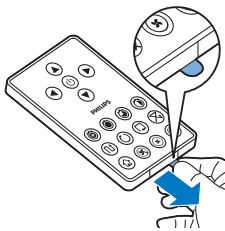


- 2 Push the side brushes onto the shafts on the bottom of the robot.

Note: Make sure you attach the side brushes properly. Press them onto the shaft until you hear them lock into position with a click.

Removing the tag from the remote control

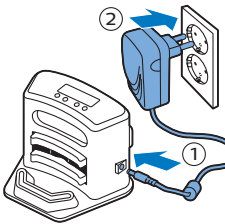
The remote control works on a CR2025 coin-shaped battery. This battery is protected with a protection tag that has to be removed before use.



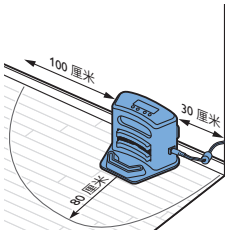
- 1 Pull the battery protection tag out of the battery compartment of the remote control. Now the remote control is ready for use.

Preparing for use

Installing the docking station



- 1 Insert the small plug of the adapter into the socket on the docking station (1) and insert the adapter into the wall socket (2).
 - The display of the docking station comes on.
- 2 Place the docking station on a horizontal, level floor against the wall.



Note: Make sure that there are no obstacles or height differences 80 cm in front, 30 cm to the right and 100 cm to the left of the docking station.

Tip: To ensure the docking station stays firmly in the selected spot, fasten it to the wall with screws or with two strips of double-sided tape.

Charging

When charging for the first time and when the rechargeable battery of the robot is empty, the charging time is four hours.

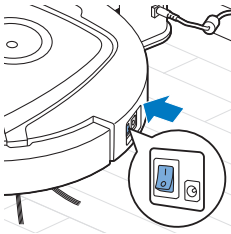
Your robot can be charged in two ways:

- On the docking station, either manually or automatically during use;
- By connecting the robot directly to the mains.

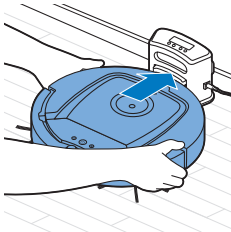
Note: When the rechargeable battery is fully charged, your robot can clean for up to 120 minutes

Charging on the docking station

- 1 Press the power switch to switch on the robot.

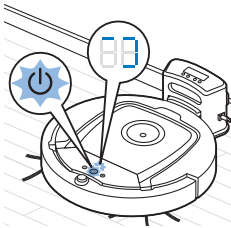


- 2 Place the robot on the plugged-in docking station.

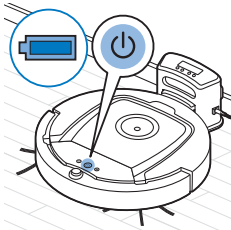


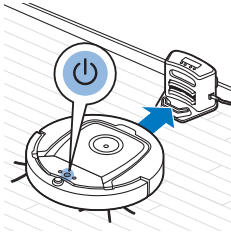
- 3 The start/stop button starts flashing.

Note: Because this is the first time you charge the robot, the display of the robot shows the booting indicator.



- 4 When the rechargeable battery is fully charged, the start/stop button lights up continuously.

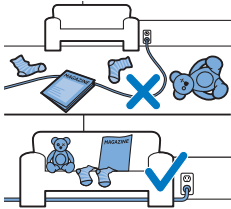




Charging automatically during use

- 1 When the robot has finished cleaning or when only 15% of the battery power remains, it automatically searches for the docking station to recharge. When the robot searches for the docking station, the light in the start/stop button turns orange.
- 2 When the rechargeable battery is fully charged, the start/stop button lights up continuously.

Preparing the room for a cleaning run

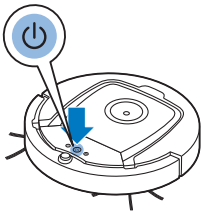


Before you start the robot on its cleaning run, make sure that you remove all loose and fragile objects from the floor. Also remove all cables, wires and cords from the floor.

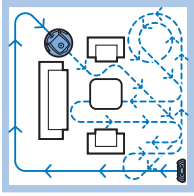
Using your robot

Starting and stopping

- 1 Set the power switch on the side of the robot to the 'on' position.
- 2 Press the start/stop button.
 - You can press the start/stop button on the robot.

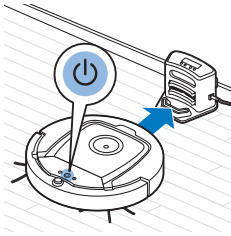


- You can also press the start/stop button on the remote control.
- 3 The start/stop button is continuously on and the robot starts cleaning.

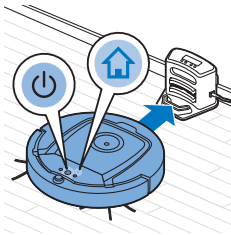


- 4 The robot cleans in the auto-cleaning mode until its battery runs low. In the auto-cleaning mode, it follows repeated sequences of Z-pattern, random, wall-following and spiral patterns.

Note: To select an individual mode, press one of the mode buttons on the remote control. See section 'Cleaning mode selection' for more details.



- 5 When the battery runs low, the start/stop button turns orange and the robot searches for the docking station to recharge.
- 6 You can also press the start/stop button to interrupt or stop the cleaning run. If you press the start/stop button again and there is still enough energy in the rechargeable battery, the robot continues cleaning in the auto-cleaning mode.

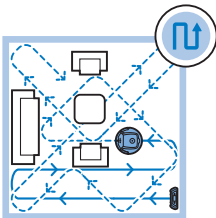


- 7 To make the robot return to the docking station before the rechargeable battery runs low, press the docking button on the remote control. The docking icon on the display of the robot comes on and the robot returns to the docking station.

Cleaning mode selection

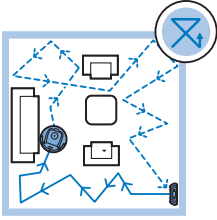
Next to the auto-cleaning mode, this robot has four individual cleaning modes that can each be activated by pressing the appropriate button on the remote control.

Note: The manually selected modes are only active for a couple of minutes. After that, the robot switches back to auto-cleaning mode.



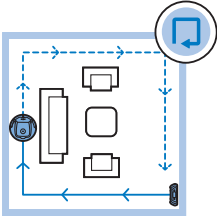
Z-pattern mode

In Z-pattern mode, the robot cleans by making Z-shaped loops through the room to clean large areas.



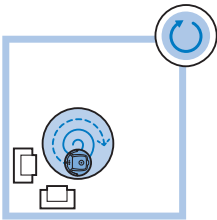
Random mode

In this mode, the robot cleans the room in a mixed pattern of straight and crisscross movements.



Wall-following mode

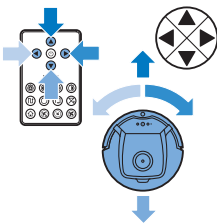
In this mode, the robot follows the walls of the room to give the area alongside the walls an extra clean.



Spiral mode

In this mode, the robot moves in a spiral pattern to clean a small area. If the dust detection sensor detects dirt, the robot automatically switches the fan to turbo speed.

Manual driving

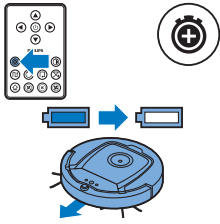


- 1 Use the arrow buttons above and below and to the left and right of the start/stop button on the remote control to navigate the robot through the room.

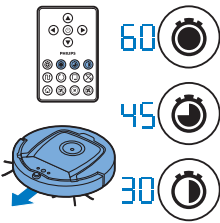
Note: Be careful when you drive the robot manually close to height differences and staircases.

Note: The vacuuming function and the side brushes only work when the robot is driven forward. The left, right or back buttons are only for maneuvering the robot.

Using the cleaning time buttons



- By default, the robot cleans in auto cleaning mode until its rechargeable battery runs low. The robot will then automatically return to its docking station. If you selected one of the other cleaning times (see below), you can switch back to the default mode by pressing the maximum cleaning time button on the remote control.



- The other cleaning time buttons on the remote control allow you to let the robot operate for 60, 45 and 30 minutes respectively. When the cleaning time is finished, the robot returns to its docking station. The docking icon will light up on the display.
- If you do not want the robot to return to the docking station at the end of the cleaning time, press the cleaning time button twice. The docking icon disappears from the display. When the cleaning time is finished, the robot stops.

Operating the docking station

Setting clock time and day

If you want to use cleaning programs, you have to set the clock time and the day of the week on the display of the docking station first.

Note: For the pictures that belong to the steps below, see the pages at the back of this manual.

- 1 Press the set button. The set mode indicator and the clock time indicator start flashing.
- 2 Press the select button once. The hour indication starts flashing.
- 3 Use the + and - buttons on the docking station to set the hour. The set hour appears on the display.
- 4 Press the select button to confirm the hour set. The minutes indication starts flashing.
- 5 Use the + and - buttons on the docking station to set the minutes. The set minutes appear on the display.
- 6 Press the select button to confirm the minutes set. The indication 'Su' for Sunday starts flashing.
- 7 Use the + and - buttons on the docking station to set the current day of the week.
- 8 Press the select button to confirm the day of the week.
- 9 Press the set button to confirm the clock time and day of the week setting. Both the set mode indicator and the clock time indicator stop flashing and turn solid.

Programming cleaning times

If you have set the time and the day of the week on the display of the docking station, you can program cleaning times for your robot.

Note: For the pictures that belong to the steps below, see the pages at the back of this manual.

The programming options available are:

Program	Indications on display
Cleaning every day	All day indications are on
Cleaning on weekdays	Mo to Fri indications are on
Cleaning on 2 consecutive days	Indications of 2 days are on, e.g. Fri and Sa
Cleaning 1 day a week	Indication of selected day is on

- 1 Press the set button. The set mode indicator and the cleaning program indicator start flashing.
- 2 Press the select button once. The hour indication starts flashing.
- 3 Use the + and - buttons on the docking station to set the hour. The set hour appears on the display.
- 4 Press the select button to confirm the hour set. The minutes indication starts flashing.
- 5 Use the + and - buttons on the docking station to set the minutes. The set minutes appear on the display.
- 6 Press the select button to confirm the minutes set. The indication 'Su' for Sunday starts flashing.
- 7 Use the + and - buttons on the docking station to toggle between cleaning programs (see the table above for the programming options available).
- 8 Press the select button to confirm the program selected.
- 9 Press the set button to confirm the programming. Both the set mode indicator and the cleaning program indicator stop flashing and turn solid.
- 10 When you have set a cleaning program, the display shows the cleaning program indicator and the day or days selected. If you leave the robot on standby and its rechargeable battery is fully charged, it will start cleaning at the programmed time on the programmed day or days.



- ①
- ②
- ③

Fan speed buttons

You can use the fan speed buttons to increase the fan speed to turbo or to switch off the fan. The default setting is normal fan speed.

- 1 Press this button to switch off the fan
- 2 Press this button to switch on the fan at normal speed.
- 3 The turbo fan button increases the fan speed.

Clap response

The clap response is enabled when the robot enters sleep mode in the following situations:

- when it stops cleaning due to an error
- when it cannot find its docking station in 20 minutes

If you do not see the robot, you can locate it by clapping your hands once. The robot will respond by beeping and by lighting up all icons on its display.

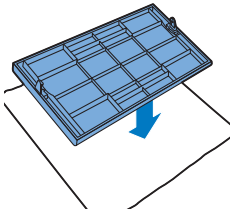
Using the dry wipe attachment

The dry wipe attachment is a feature that allows you to clean hard floors with dry wipes.

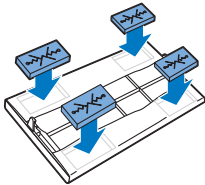
Note: If you use the dry wipe attachment, the robot may have trouble crossing thresholds or climbing onto rugs.

Preparing the dry wipe attachment for use

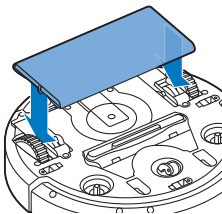
- 1 Turn the robot upside down and place it on the floor or on a table.
- 2 Place the dry wipe on a table and place the dry wipe attachment on the wipe with its fixation lugs pointing towards you.



- 3 Fold both ends of the dry wipe around the dry wipe attachment and fasten the dry wipe onto the attachment by pushing the fixation blocks into the recesses.



- 4 Insert the fixation lug of the dry wipe attachment into the opening just behind the wheel on one side of the robot and push until you hear it lock into place with a click. Then repeat these actions on the other side.
- 5 Turn the robot and place it on the floor on its wheels with the dry wipe attachment touching the floor.

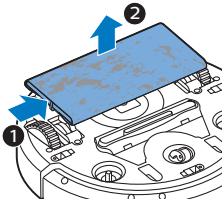


Using the robot with the dry wipe attachment

When the dry wipe attachment is attached, you can use the robot in any mode and on all hard floors. Do not use the dry wipe attachment on carpet or rugs.

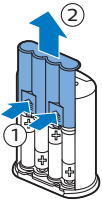
Removing the dry wipe attachment

- 1 Remove the dry wipe attachment as soon as you have finished wiping the floor.
- 2 Turn the robot upside down and place it on the floor or on a table.



- 3 Push one end of the dry wipe attachment towards the wheel on the other side of the robot to release it. Then pull the attachment off the robot.

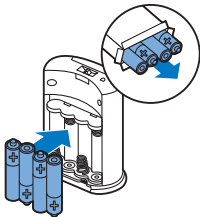
Using the invisible wall (FC8822)



Placing the batteries in the invisible wall

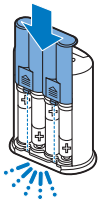
The invisible wall operates on four AA batteries.

- 1 Push the two release tabs at the bottom of the back cover (1) and slide the back cover upwards and off the invisible wall (2).



- 2 Take four new AA batteries from the pack and insert them into the battery compartment of the invisible wall.

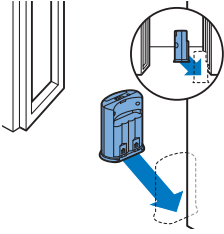
Note: Make sure the + and - poles of the batteries point in the right direction.



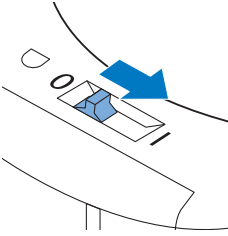
- 3 Slide the back cover onto the invisible wall again.

Positioning the invisible wall to stop the robot

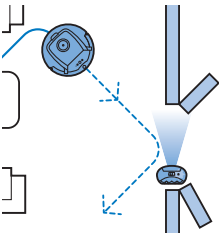
You can use the invisible wall to prevent the robot from entering a room or area that you want to keep it out of.



- 1 Place the unit at a point you do not want the robot to cross, e.g at an open door to a room that is off-limits to the robot.



- 2 Switch on the invisible wall with the on/off slide on top of the unit.
- 3 Start the robot.



- 4 When the robot comes too close to the invisible wall, the light on the invisible wall starts flashing and the invisible wall emits a beam of infrared light. This beam of infrared light makes the robot change its course and move away from the invisible wall.

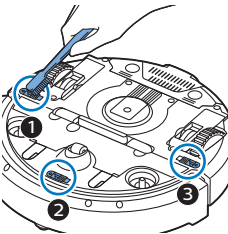
Note: If you use the invisible wall, regularly check if the batteries still contain sufficient power. You can check this by switching the virtual wall off and on again. If there is enough energy in the batteries, the LED on the invisible wall will light up briefly.

Cleaning and maintenance

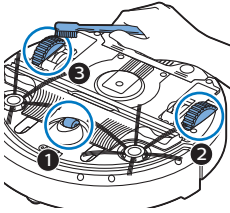
Cleaning the robot

To maintain good cleaning performance, you have to clean the drop-off sensors, the wheels, the side brushes and the suction opening from time to time.

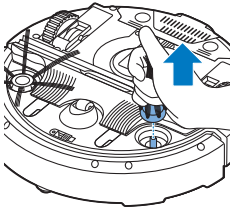
- 1 Place the robot upside down on a flat surface
- 2 Use a brush with soft bristles (e.g. a toothbrush) to remove dust or fluff from the drop-off sensors.



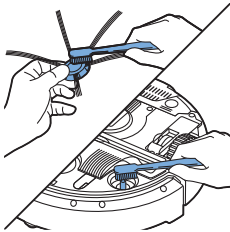
Note: It is important that you clean the drop-off sensors regularly. If the drop-off sensors are dirty, the robot may fail to detect height differences or staircases.



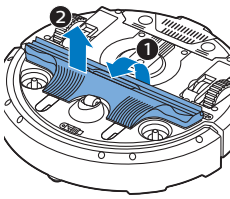
3 Use a brush with soft bristles (e.g. a toothbrush) to remove dust or fluff from the front wheel and side wheels.



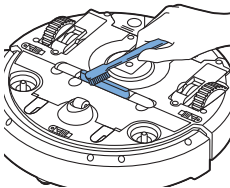
4 To clean the side brushes, grab them by the bristles and pull them off their shafts.



5 Remove fluff, hairs and threads from the shaft and from the side brush with a soft brush (e.g. a toothbrush) or a cloth.
6 Check the side brushes and the bottom of the robot for any sharp objects that could damage your floor.

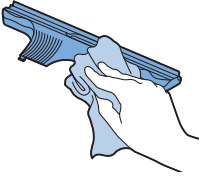


7 Undo the snap connections of the TriActive XL nozzle by inserting by inserting your fingers at the places marked with arrows and pull the TriActive nozzle off the robot.

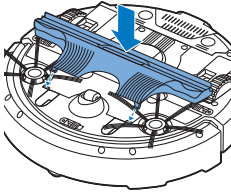


8 Clean the suction opening with a soft brush (e.g. a toothbrush).

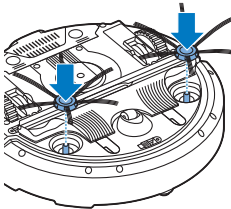
- 9 Remove all visible dirt from the TriActive nozzle.



- 10 Insert the snap hooks of the TriActive nozzle into the holes in the bottom of the robot. Push the TriActive nozzle back into position. Check if the nozzle can move a few millimeters up and down freely.



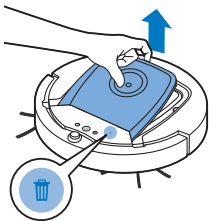
- 11 Push the side brushes onto the shafts on the bottom of the robot again.

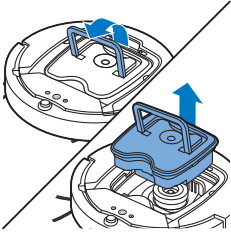


Emptying and cleaning the dust container

Empty and clean the dust container when the dust container full indicator lights up continuously.

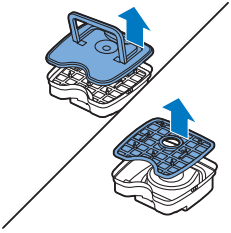
- 1 Make sure that the power switch is in 'off' position.
- 2 Remove the cover.



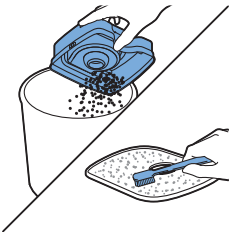


- 3 Pull up the handle of the dust container lid and lift the dust container out of the dust container compartment.

Note: When you remove or reinsert the dust container, take care not to damage the blades of the motor fan.

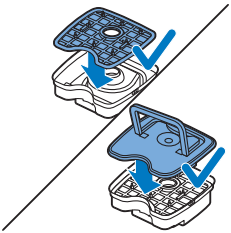


- 4 Carefully lift the lid off the dust container (1) and take out the filter (2).

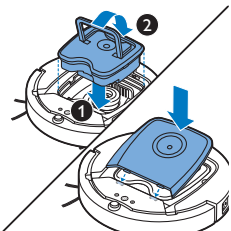


- 5 Shake the dust container over a dustbin to empty it. Clean the filter and the inside of the dust container with a cloth or a toothbrush with soft bristles. Also clean the suction opening in the bottom of the dust container.

Caution: Do not clean the dust container and the filter with water or in the dishwasher.



- 6 Put the filter back into the dust container (1). Then place the lid on the dust container(2).



- 7 Put the dust container back into the dust container compartment and put the top cover back on the robot.

Caution: Always make sure the filter is present inside the dust container. If you use the robot without the filter inside the dust container, the motor will be damaged.

Ordering accessories

To buy accessories or spare parts, visit www.shop.philips.com/service or go to your Philips dealer. You can also contact the Philips Consumer Care Center in your country (see the international warranty leaflet for contact details).

Replacement

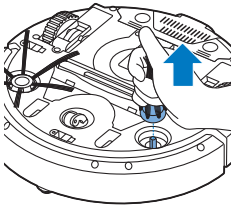
Replacing the filter

Replace the filter if it is very dirty or damaged. You can order a new filter kit under type number FC8066. See 'Emptying and cleaning the dust container' in chapter 'Cleaning and maintenance' for instructions on how to remove the filter from the dust container and how to place it in the dust container.

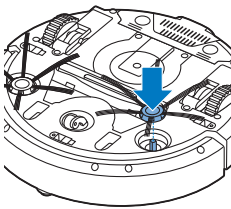
Replacing the side brushes

Replace the side brushes after some time to ensure proper cleaning results. Always replace the side brushes when you notice signs of wear or damage. We also recommend that you replace both side brushes at the same time. You can order spare side brushes as part of replacement kit FC8068. This kit also contains two filters and three dry wipes.

- 1 Make sure that the power switch is in 'off' position.
- 2 To replace the side brushes, grab the old side brushes by the bristles and pull them off their shafts.



- 3 Push the new side brushes onto the shafts.

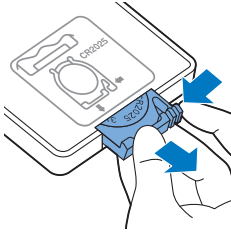


Replacing dry wipes

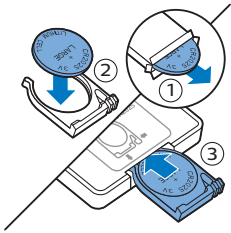
You can order new dry wipes. They are part of replacement kit FC8068. This replacement kit also contains two side brushes and two filters.

Replacing the battery of the remote control

The remote control works on a CR2025 coin-shaped battery. Replace the battery when the robot no longer responds when you press the buttons on the remote control.



- 1 Hold the remote control upside down. Push the release button on the battery holder and at the same time slide the battery holder out of the remote control.



- 2 Remove the empty battery from the battery holder and place a new battery in the battery holder. Then slide the battery holder back into the remote control.

Replacing the rechargeable battery

The rechargeable battery of the robot may only be replaced by qualified service engineers. Take the robot to an authorized Philips service center to have the battery replaced when you can no longer recharge it or when it runs out of power quickly. You can find the contact details of the Philips Consumer Care Center in your country in the international warranty leaflet.

Recycling



- This symbol means that this product shall not be disposed of with normal household waste (2012/19/EU).



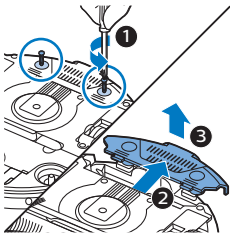
- This symbol means that this product contains a built-in rechargeable battery which shall not be disposed of with normal household waste (2006/66/EC). We strongly advise you to take your product to an official collection point or a Philips service center to have a professional remove the rechargeable battery.
- Follow your country's rules for the separate collection of electrical and electronic products and rechargeable batteries. Correct disposal helps prevent negative consequences for the environment and human health.

Removing the rechargeable battery

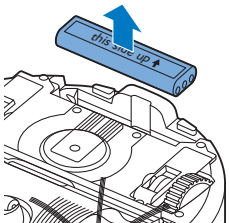
Warning: Only remove the rechargeable battery when you discard the appliance. Make sure the battery is completely empty when you remove it.

To remove the rechargeable battery, follow the instructions below. You can also take the robot to a Philips service center to have the rechargeable battery removed. Contact the Philips Consumer Care Center in your country for the address of a service center near you.

- 1 Start the robot from a place somewhere in the room and not from the docking station.
- 2 Let the robot run until the rechargeable battery is empty to make sure that the rechargeable battery is completely discharged before you remove it and dispose of it.
- 3 Undo the screws of the battery compartment lid and remove the lid.



- 4 Lift out the rechargeable battery and disconnect it.
- 5 Take the robot and the rechargeable battery to a collection point for electrical and electronic waste.



Troubleshooting

This chapter summarizes the most common problems you could encounter with the appliance. If you are unable to solve the problem with the information below, visit www.philips.com/support for a list of frequently asked questions or contact the Consumer Care Center in your country.

Troubleshooting

Problem	Possible cause	Solution
The robot does not start cleaning when I press the start/stop button.	The rechargeable battery is empty.	Charge the rechargeable battery (see chapter 'Preparing for use').
	The small plug is still inserted in the socket on the robot.	The robot does not work on mains power. It only works on its rechargeable battery. Therefore, always disconnect the adapter from the robot and the mains before use.
	The power switch is not set to 'on' (I) position.	Press the power switch. Press the start/stop button on the robot or on the remote control to start cleaning.
The warning indicator flashes quickly.	One or both wheels are stuck.	Set the power switch to 'off'. Remove the fluff, hair, thread or wire that is caught around the wheel suspension.
	One or both side brushes are stuck.	Clean the side brushes (see chapter 'Cleaning and maintenance').
	The top cover is not present or is not closed properly.	When the top cover is not present or is not closed properly, the robot does not work. Place the top cover on the robot properly.
	The bumper is stuck.	Press the start/stop button. Lift the robot so that its bumper comes free. Place the robot at some distance from the obstacle and press the start/stop button to make it resume cleaning.
	The robot was lifted while it was cleaning.	Press the start/stop button. Place the robot on the floor. Then press the start/stop button to make the robot resume cleaning.

Problem	Possible cause	Solution
The robot does not clean properly.	The bristles of one or both side brushes are crooked or bent.	Soak the brush or brushes in warm water for a while. If this does not restore the bristles to their proper shape, replace the side brushes (see chapter 'Replacement').
	The filter in the dust container is dirty.	Clean the filter in the dust container with a cloth or a toothbrush with soft bristles. You can also clean the filter and dust container with a regular vacuum cleaner at a low suction power setting.
		If brushing or vacuuming does not help to clean the filter, replace the filter with a new one. We advise you to replace the filter at least once a year.
	The suction opening in the bottom of the dust container is clogged.	Clean the suction opening (see chapter 'Cleaning and maintenance').
	The front wheel is jammed with hair or other dirt.	Clean the front wheel (see chapter 'Cleaning and maintenance').
	The robot is cleaning a very dark or shiny surface, which triggers the drop-off sensors. This causes the robot to move in an unusual pattern.	Press the start/stop button and then move the robot to a lighter colored piece of the floor. If the problem continues to occur on lighter colored floors, please go to www.philips.com/support or contact the Consumer Care Center in your country.
	The robot is cleaning a floor that reflects sunlight quite strongly. This triggers the drop-off sensors and causes the robot to move in an unusual pattern.	Close the curtains to block sunlight from entering the room. You can also start cleaning when the sunlight is less bright.
The rechargeable battery can no longer be charged or runs empty very fast.	The rechargeable battery has reached the end of its life.	Replace the rechargeable battery (see chapter 'Replacement').
The battery of the remote control runs empty too fast.	Perhaps you did not insert the correct type of battery.	For the remote control, you need a CR2025 coin-shaped battery. If the problem persists, go to www.philips.com/support or contact the Consumer Care Center in your country.

Problem	Possible cause	Solution
The robot is moving in circles.	The robot is in spot-cleaning mode.	This is normal behavior. The spiral mode can be activated when a lot of dirt is detected on the floor for a thorough clean. It is also part of the auto cleaning mode. After approximately one minute the robot resumes its normal cleaning pattern. You can also stop the spiral mode by selecting a different cleaning mode on the remote control.
The robot cannot find the docking station.	There is not enough room for the robot to navigate towards the docking station.	Try to find another place for the docking station. See 'Installing the docking station' in chapter 'Preparing for use'.
	The robot is still actively searching.	Give the robot around 20 minutes to return to the docking station.
	The robot was not started from the docking station.	If you want the robot to return to the docking station after a cleaning run, start it from the docking station.
The robot beeps when it is on the docking station.	You try to charge the robot with the power switch is in off position.	Press the power switch to switch on the robot.

Error codes

Error code	Possible cause	Solution
E1	Wheels stuck	Remove robot from the obstacle and press the starts/stop button to resume cleaning.
E2	Top cover or dust container not placed properly	Place the dust container in and the top cover on the robot properly. The error code disappears from the display automatically.
E3	Bumper stuck	Remove the robot from the obstacle. The error code disappears from the display automatically.
E4	Robot lifted from floor	Put the robot back on the floor to make the error code disappear.
E5	Color of floor too dark	Place robot on a lighter area of the floor. Clean the drop-off sensors.
E6	Battery not inserted properly	Read the instructions in 'Inserting the rechargeable battery into the robot' in chapter 'Before first use'.
	Charging error	Check if the power switch is in 'on' position when the robot is on the docking station

Pengenalan

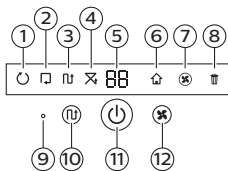
Tahniah atas pembelian anda dan selamat menggunakan Philips! Untuk memanfaatkan sepenuhnya sokongan yang ditawarkan oleh Philips, daftar produk anda di www.philips.com/welcome.

Perihal umum

- 1 Pemegang penutup bekas habuk
- 2 Tudung bekas habuk
- 3 Penuras
- 4 Bekas habuk
- 5 Penutup atas
- 6 Jadual kod ralat
- 7 Kipas
- 8 Bampar
- 9 Sensor stesen dok
- 10 Suis kuasa
- 11 Roda depan
- 12 Aci berus tepi
- 13 Sensor jatuh
- 14 Roda
- 15 Bukaannya sedutan
- 16 Muncung TriActive XL
- 17 Berus tepi
- 18 Lekapan menyekat untuk lap kering
- 19 Pemegang lap kering
- 20 Lap kering
- 21 Pemegang bateri
- 22 Unit kawalan jauh
- 23 Dinding tidak kelihatan (FC8822)
- 24 Stesen dok
- 25 Penyesuai
- 26 Palam kecil

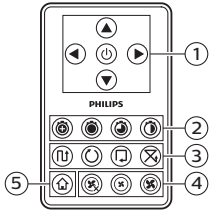
Paparan dan unit kawalan jauh

Paparan robot



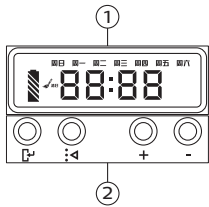
- 1 Penunjuk mod pilin
- 2 Penunjuk mod mengikut dinding
- 3 Penunjuk mod corak zigzag
- 4 Penunjuk mod rawak
- 5 Masa pembersihan
- 6 Ikon dok
- 7 Penunjuk kelajuan kipas
- 8 Penunjuk tong sampah penuh
- 9 Sensor bunyi
- 10 Butang pemilihan mod
- 11 Butang mula/henti
- 12 Butang kelajuan kipas

Unit kawalan jauh



- 1 Butang navigasi dan mula/henti
- 2 Butang masa pembersihan
- 3 Butang mod pembersihan
- 4 Butang kelajuan kipas
- 5 Butang dok

Panel kawalan stesen dok



- 1 Paparan penunjuk masa, hari dan pemrograman
- 2 Melaraskan dan menetapkan butang

Bagaimana robot anda berfungsi

Apa yang dibersihkan oleh robot anda

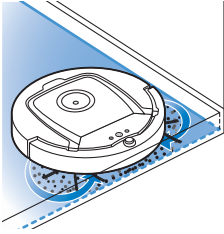
Robot ini dilengkapi dengan ciri-ciri yang membuatnya pembersih yang sesuai untuk membantu anda membersihkan lantai di rumah anda.

Robot ini paling sesuai untuk membersihkan lantai keras, seperti lantai kayu, berjubin atau linoleum. Robot mungkin mengalami masalah membersihkan lantai lembut, seperti karpet atau ambal. Jika anda menggunakan robot di atas karpet atau ambal, harap berada dekat dengannya pada kali pertama untuk melihat sama ada robot itu boleh menangani lantai jenis ini. Robot juga memerlukan penyeliaan apabila anda menggunakannya di atas lantai keras yang sangat gelap atau berkilat.

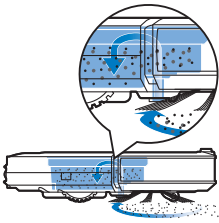
Bagaimana robot anda membersihkan kawasan

Sistem pembersihan

Robot mempunyai sistem pembersihan 3 tahap untuk membersihkan lantai anda dengan cekap.



- Dua berus tepi membantu robot membersihkan sudut dan sepanjang dinding. Berus itu juga membantu untuk mengeluarkan habuk daripada lantai dan menggerakannya ke arah bukaan sedutan.



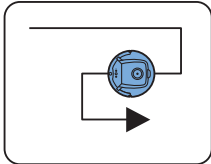
- Kuasa sedutan robot mengutip habuk yang bertebaran dan mengangkutnya melalui bukaan sedutan ke dalam bekas habuk.
- Robot disertakan dengan pemegang lap kering yang membolehkan anda membersihkan lantai keras anda dengan lebih bersih menggunakan lap kering.

Corak pembersihan

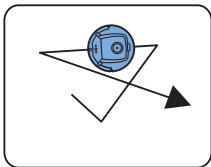
Dalam mod auto-pembersihan, robot menggunakan urutan automatik corak pembersihan untuk membersihkan setiap kawalan bilik secara optimum.

Corak pembersihan yang digunakannya ialah:

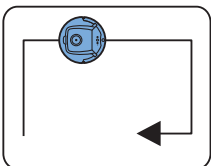
- 1 Corak Z atau corak zigzag

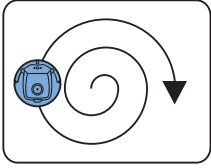


- 2 Corak rambang



- 3 Corak mengikut dinding





4 Corak pilin

Dalam mod auto-pembersihan, robot menggunakan corak-corak ini dalam urutan tetap: corak z, corak rambang, corak mengikut dinding dan corak pilin.

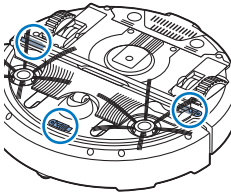
Apabila robot telah melengkapkan urutan corak ini, ia mula bergerak dalam corak Z semula. Robot terus menggunakan urutan corak ini untuk membersihkan bilik sehingga bateri boleh cas semula kurang kuasa atau sehingga ia dimatikan secara manual.

Jika robot mengesan kawasan kotor tertentu semasa pembersihan, ia bertukar kepada mod pilin dan bertukar kepada kelajuan kipas turbo untuk memastikan pembersihan kekotoran sepenuhnya.

Catatan: Anda juga boleh memilih setiap mod secara individu dengan menekan butang yang sesuai pada unit kawalan jauh. Mod yang dipilih secara manual hanya aktif untuk beberapa minit. Selepas itu, robot bertukar kembali kepada mod auto-pembersihan.

Untuk butiran lanjut, lihat bab 'Menggunakan robot anda', bahagian 'Mod pembersihan'.

Bagaimana robot anda mengelak perbezaan ketinggian



Robot mempunyai tiga sensor jatuh di bawahnya. Robot menggunakan sensor jatuh ini untuk mengesan dan mengelakkan perbezaan ketinggian seperti anak tangga.

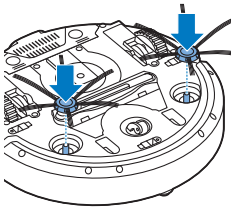
Catatan: Memang lumrah untuk robot bergerak lebih sedikit dari hujung perbezaan ketinggian kerana sensor jatuh depannya terletak di belakang bampar.

Awas: Dalam sesetengah kes, sensor jatuh mungkin tidak dapat mengesan tangga atau perbezaan ketinggian lain tepat pada masanya. Oleh itu awasi robot dengan teliti pada beberapa kali pertama anda menggunakannya dan apabila anda menggunakannya berhampiran anak tangga atau perbezaan ketinggian lain. Penting untuk anda membersihkan sensor jatuhnya secara tetap bagi memastikan robot terus dapat mengesan perbezaan ketinggian dengan betul (lihat bab 'Pembersihan dan penyelenggaraan' untuk arahan).

Sebelum penggunaan pertama

Memasang berus tepi

- 1 Buka berus tepi daripada bungkusannya dan terbalikkan robot di atas meja atau lantai.

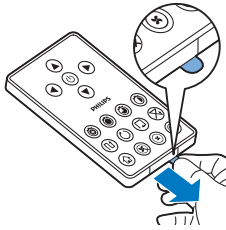


- 2 Tolak berus tepi ke aci di bawah robot.

Catatan: Pastikan anda menyambungkan berus tepi dengan sempurna. Tekannya ke aci sehingga anda mendengarnya terkancing ke kedudukannya dengan bunyi klik.

Keluarkan tag daripada unit kawalan jauh

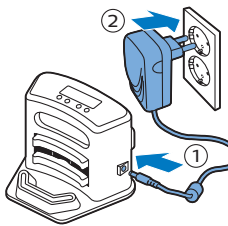
Unit kawalan jauh berfungsi menggunakan bateri CR2025 berbentuk syiling. Bateri ini dilindungi dengan tag perlindungan yang perlu dikeluarkan sebelum guna.



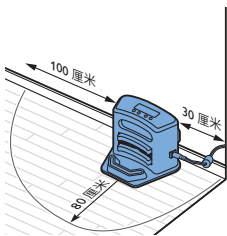
- 1 Tarik keluar tag perlindungan bateri daripada petak bateri unit kawalan jauh. Kini unit kawalan jauh sudah bersedia untuk digunakan.

Membuat persediaan untuk guna

Memasang stesen dok



- 1 Masukkan palam kecil penyesuai ke dalam soket pada stesen dok (1) dan masukkan penyesuai ke dalam soket dinding (2).
 - Paparan stesen dok dihidupkan.
- 2 Letakkan stesen dok di atas lantai rata dan mendatar ke dinding.



Catatan: Pastikan tiada halangan atau perbezaan ketinggian 80 cm di depan, 30 cm ke kanan dan 100 cm ke kiri stesen dok.

Petua: Untuk memastikan stesen dok berada dalam kedudukan yang dipilih dengan ketat, pasang pada dinding dengan skru atau dengan dua jaluran pita dwimuka.

Pengecasan

Apabila mengecas untuk kali pertama dan apabila bateri boleh cas semula robot sudah kosong, masa pengecasan ialah empat jam.

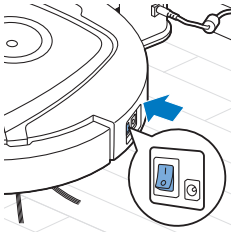
Robot anda boleh dicas dengan dua cara:

- Di stesen dok, secara manual atau automatik semasa guna;
- Dengan menyambungkan robot secara langsung ke sesalur.

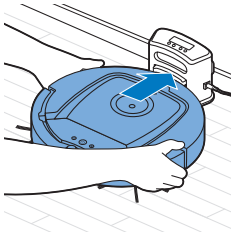
Catatan: Apabila bateri boleh cas semula telah dicas sepenuhnya, robot anda boleh membersihkan kawasan selama 120 minit

Pengecasan di stesen dok

- 1 Tekan suis kuasa untuk menghidupkan robot.

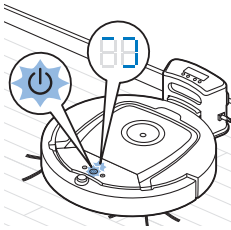


- 2 Tempatkan robot pada stesen dok yang dipasangkan palamnya.

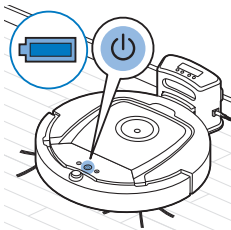


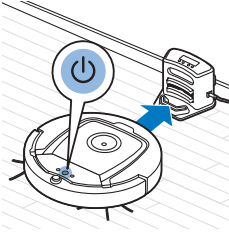
- 3 Butang mula/henti mula berkelip.

Catatan: Disebabkan ini kali pertama anda mengecas robot, paparan robot menunjukkan penunjuk but.



- 4 Apabila bateri boleh cas semula telah dicas sepenuhnya, butang mula/henti menyala secara berterusan.

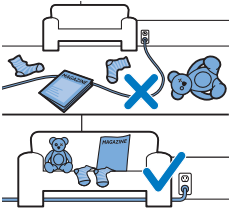




Mengecas secara automatik semasa guna

- 1 Apabila robot telah selesai membersihkan kawasan atau apabila hanya ada baki 15% kuasa bateri, robot itu akan secara automatik mencari stesen dok untuk mengecas semula. Apabila robot mencari stesen dok, lampu dalam butang mula/henti bertukar menjadi jingga.
- 2 Apabila bateri boleh cas semula telah dicas sepenuhnya, butang mula/henti menyala secara berterusan.

Menyediakan bilik untuk aktiviti pembersihan

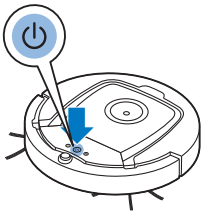


Sebelum anda memulakan robot bagi aktiviti pembersihan, pastikan anda mengetepikan semua objek yang longgar dan mudah pecah daripada lantai. Ketepikan juga semua kabel, wayar dan kord daripada lantai.

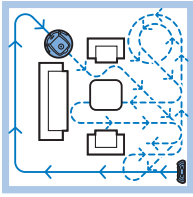
Menggunakan robot anda

Bermula dan berhenti

- 1 Tetapkan suis kuasa di sisi robot ke kedudukan 'hidup'.
- 2 Tekan butang mula/henti.

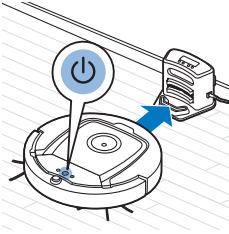


- 3 Butang mula/henti terus menyala dan robot mula membersihkan kawasan.



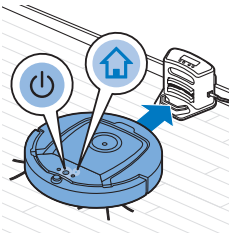
4 Robot membersihkan kawasan dalam mod auto-pembersihan sehingga baterinya kurang kuasa. Dalam mod auto-pembersihan, robot mengikuti urutan berulang corak Z, secara rambang, mengikuti dinding dan corak pilin.

Catatan: Untuk memilih mod individu, tekan salah satu daripada butang mod pada unit kawalan jauh. Lihat bahagian 'Pemilihan mod pembersihan' untuk butiran lanjut.



5 Apabila kuasa bateri berkurangan, butang mula/henti bertukar menjadi jingga dan robot mencari stesen dok untuk mengecap semula.

6 Anda juga boleh menekan butang mula/henti untuk mengganggu atau menghentikan aktiviti pembersihan. Jika anda menekan butang mula/henti sekali lagi dan masih mempunyai tenaga yang mencukupi dalam bateri boleh cas semula, robot akan terus membersihkan dalam mod auto-pembersihan.

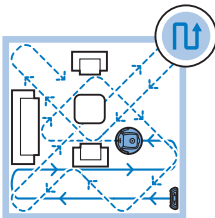


7 Untuk membuat robot kembali ke stesen dok sebelum bateri boleh cas semula kurang kuasa, tekan butang dok pada alat kawalan jauh. Ikon dok pada paparan robot dihidupkan dan robot kembali ke stesen dok.

Pemilihan mod pembersihan

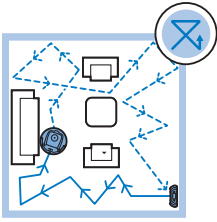
Di sebelah mod auto-pembersihan, robot ini mempunyai empat mod pembersihan individu yang setiap daripadanya boleh diaktifkan dengan menekan butang yang sesuai pada unit kawalan jauh.

Catatan: Mod yang dipilih secara manual hanya aktif untuk beberapa minit. Selepas itu, robot bertukar kembali kepada mod auto-pembersihan.



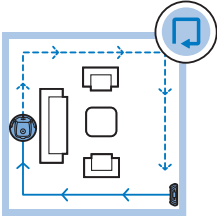
Mod corak Z

Dalam mod corak Z, robot membersihkan dengan membuat gelung berbentuk Z dalam bilik untuk membersihkan kawasan yang luas.



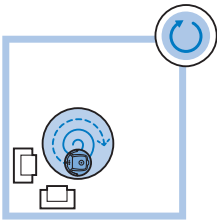
Mod rambang

Dalam mod ini, robot membersihkan bilik dalam corak campuran pergerakan lurus dan silang-menyilang.



Mod mengikut dinding

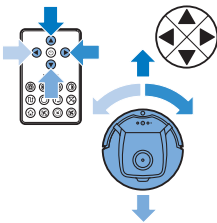
Dalam mod ini, robot mengikuti dinding bilik untuk memberi kawasan sepanjang dinding pembersihan tambahan.



Mod pilin

Dalam mod ini, robot bergerak dalam corak pilin untuk membersihkan kawasan yang kecil. Jika sensor pengesanan debu mengesan kotoran, robot menukar kipas kepada kelajuan turbo secara automatik.

Pemanduan manual

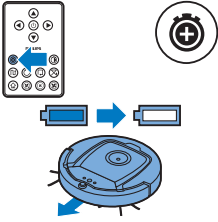


- 1 Gunakan butang anak panah atas dan bawah serta kiri dan kanan butang mula/henti pada unit kawalan jauh untuk mengemudi robot dalam bilik.

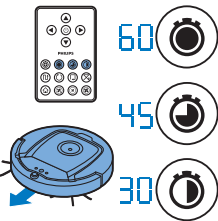
Catatan: Berhati-hati apabila anda memandu robot rapat dengan perbezaan ketinggian dan anak tangga.

Catatan: Fungsi vakum dan berus tepi hanya berfungsi apabila robot dipandu ke hadapan. Butang kiri, kanan atau belakang hanya untuk mengemudi robot tersebut.

Menggunakan butang masa pembersihan



- Secara lalai, robot membersihkan kawasan dalam mod auto-pembersihan sehingga bateri cas semula kurang kuasa. Robot kemudian akan kembali ke stesen dok secara automatik. Jika anda memilih salah satu masa pembersihan lain (lihat di bawah), anda boleh bertukar kembali kepada mod lalai dengan menekan butang pembersihan maksimum pada unit kawalan jauh.



- Butang masa pembersihan lain pada unit kawalan jauh membolehkan anda membiarkan robot beroperasi selama 60, 45 dan 30 minit. Apabila masa pembersihan tamat, robot kembali ke stesen doknya untuk mengecap semula. Ikon dok akan beryala pada paparan.
- Jika anda tidak mahu robot kembali ke stesen dok pada penghujung masa pembersihan, tekan butang masa pembersihan dua kali. Ikon dok hilang daripada paparan. Apabila masa pembersihan tamat, robot berhenti.

Mengendalikan stesen dok

Menetapkan masa dan hari jam

Jika anda mahu menggunakan program pembersihan, anda perlu menetapkan masa jam dan hari dalam minggu pada paparan stesen dok terlebih dahulu.

Catatan: Untuk gambar yang tergolong dalam langkah di bawah, lihat halaman di belakang manual ini.

- 1 Tekan butang tetapkan. Penunjuk mod set dan penunjuk mod masa jam mula berkelip.
- 2 Tekan butang pilih sekali. Penunjuk jam mula berkelip.
- 3 Gunakan butang + dan - pada stesen dok untuk menetapkan jam. Jam yang ditetapkan kelihatan pada paparan.
- 4 Tekan butang pilih untuk mengesahkan jam yang ditetapkan. Penunjuk minit mula berkelip.
- 5 Gunakan butang + dan - pada stesen dok untuk menetapkan minit. Minit yang ditetapkan kelihatan pada paparan.
- 6 Tekan butang pilih untuk mengesahkan minit yang ditetapkan. Penunjuk 'Su' untuk Ahad mula berkelip.
- 7 Gunakan butang + dan - pada stesen dok untuk menetapkan hari dalam minggu semasa.
- 8 Tekan butang pilih untuk mengesahkan hari dalam minggu.
- 9 Tekan butang tetapkan untuk mengesahkan tetapan masa jam dan hari dalam minggu. Kedua-dua penunjuk mod set dan penunjuk mod masa jam berhenti berkelip dan menjadi padu.

Memprogramkan masa pembersihan

Jika anda telah menetapkan masa dan hari dalam minggu pada paparan stesen dok, anda boleh memprogramkan masa pembersihan untuk robot anda.

Catatan: Untuk gambar yang tergolong dalam langkah di bawah, lihat halaman di belakang manual ini.

Pilihan pemrograman yang tersedia adalah:

Program	Penunjuk pada paparan
Membersihkan setiap hari	Penunjuk seharian hidup
Membersihkan pada hari minggu	Penunjuk Isnin ke Jumaat hidup
Membersihkan pada 2 hari berturutan	Penunjuk 2 hari ialah pada, e.g. Jumaat dan Sabtu
Membersihkan pada 1 hari dalam seminggu	Penunjuk untuk hari yang dipilih hidup

- 1 Tekan butang tetapkan. Penunjuk mod set dan penunjuk program pembersihan mula berkelip.
- 2 Tekan butang pilih sekali. Penunjuk jam mula berkelip.
- 3 Gunakan butang + dan - pada stesen dok untuk menetapkan jam. Jam yang ditetapkan kelihatan pada paparan.
- 4 Tekan butang pilih untuk mengesahkan jam yang ditetapkan. Penunjuk minit mula berkelip.
- 5 Gunakan butang + dan - pada stesen dok untuk menetapkan minit. Minit yang ditetapkan kelihatan pada paparan.
- 6 Tekan butang pilih untuk mengesahkan minit yang ditetapkan. Penunjuk 'Su' untuk Ahad mula berkelip.
- 7 Gunakan butang + dan - pada stesen dok untuk berubah antara program pembersihan (lihat jadual di atas untuk pilihan pemrograman yang tersedia).
- 8 Tekan butang pilih untuk mengesahkan program yang dipilih.
- 9 Tekan butang tetapkan untuk mengesahkan pemrograman. Kedua-dua penunjuk mod set dan penunjuk program pembersihan berhenti berkelip dan menjadi padu.
- 10 Apabila anda telah menetapkan program pembersihan, paparan menunjukkan penunjuk program pembersihan dan hari yang dipilih. Jika anda membiarkan robot pada siap sedia dan bateri cas semulanya dicas penuh, ia akan memulakan pembersihan pada masa yang diprogramkan pada hari yang diprogramkan.

Butang kelajuan kipas

Anda boleh menggunakan butang kelajuan kipas untuk meningkatkan kelajuan kipas kepada turbo untuk mematikan kipas. Tetapan lalai ialah kelajuan kipas biasa.



- 1 Tekan butang ini untuk mematikan kipas
- 2 Tekan butang ini untuk menghidupkan kipas pada kelajuan biasa.
- 3 Butang kipas turbo meningkatkan kelajuan kipas.

Respons tepuk tangan

Respons tepuk tangan didayakan apabila robot memasuki mod tidur dalam situasi-situasi yang berikut:

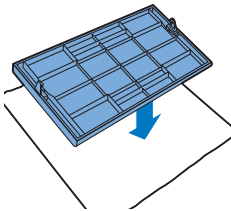
- apabila ia berhenti membersihkan kawasan kerana terdapat ralat
- apabila anda telah memprogramkan masa pembersihan yang singkat
- apabila robot itu tidak dapat mencari stesen doknya dalam masa 20 minit

Jika anda tidak melihat robot, anda boleh mencarinya dengan menepuk tangan anda sebanyak sekali. Robot akan respons dengan mengeluarkan bunyi bip dan menyalakan semua ikon pada paparannya.

Menggunakan alat tambahan lap kering

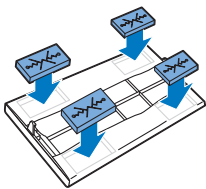
Alat tambah lap kering ialah ciri yang membolehkan anda membersihkan lantai keras menggunakan lap kering.

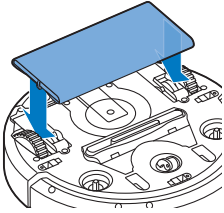
Catatan: Jika anda menggunakan alat ambah lap kering, robot mungkin menghadapi masalah melepasi pengadang atau menaiki tikar.



Menyediakan alat tambahan lap kering untuk penggunaan

- 1 Terbalikkan robot dan letakkan pada lantai atau meja.
- 2 Letakkan lap kering pada meja dan letakkan alat ambah lap kering pada pengelap dengan pendakap pemasangan menuding ke arah anda.
- 3 Lipat kedua-dua hujung lap kering sekeliling alat ambah lap kering dan ketatkan lap kering pada alat ambah dengan menolak blok pemasangan ke dalam bukaan.

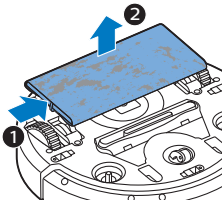




- 4 Masukkan pendakap pemasangan pada alat ambah lap kering ke dalam bukaan di belakang roda di satu sisi robot dan tekan sehingga ketat dengan bunyi klik. Kemudian ulang tindakan ini di satu sisi lain.
- 5 Pusing robot dan letakkan pada lantai atas rodanya dengan alat ambah lap kering menyentuh lantai.

Menggunakan alat tambahan lap kering

Apabila alat tambah lap kering dipasang, anda boleh menggunakan robot dalam sebarang mod dan pada semua lantai keras. Jangan gunakan alat tambahan lap kering pada karpet atau tikar.



Menanggalkan alat tambahan lap kering

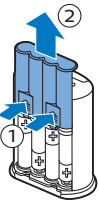
- 1 Tanggalkan alat ambah lap kering secepat mungkin apabila anda selesai mengelap lantai.
- 2 Terbalikkan robot dan letakkan pada lantai atau meja.
- 3 Tolak satu hujung alat ambah lap kering ke arah roda di sisi satu lagi pada robot untuk menanggalkannya. Kemudian tarik alat tambahan daripada robot.

Menggunakan dinding tidak kelihatan (FC8822)

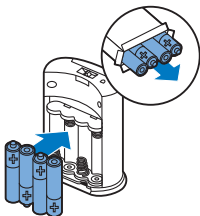
Meletakkan bateri dalam dinding tidak kelihatan

Dinding tidak kelihatan beroperasi menggunakan empat bateri AA.

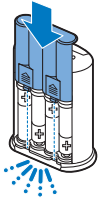
- 1 Tolak dua tab pelepasan di bahagian bawah penutup belakang (1) dan pasang penutup belakang ke arah atas dan keluar dinding tidak kelihatan (2).



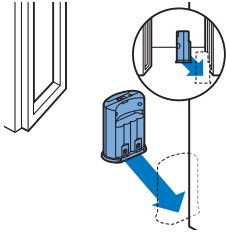
- 2 Ambil empat bateri AA daripada pek dan masukkan ke dalam bekas bateri daripada dinding tidak kelihatan.



Catatan: Pastikan pola + dan - bateri mengahala ke arah yang betul.



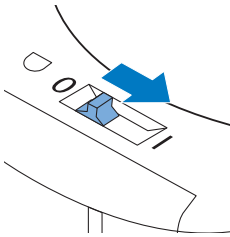
3 Luncurkan penutup belakang ke dalam dinding tidak kelihatan.



Menempatkan dinding tidak kelihatan untuk menghentikan robot

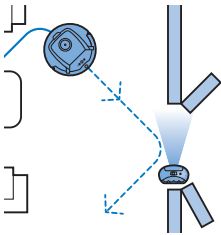
Anda boleh menggunakan dinding tidak kelihatan untuk mengelakkan robot memasuki bilik atau kawasan yang anda mahu elakkan.

1 Letakkan unit di tempat yang anda tidak mahu robot melintas, cth. di pintu terbuka ke bilik yang tidak boleh dimasuki oleh robot.



2 Hidupkan dinding tidak kelihatan dengan gelangsar buka/tutup di atas unit.

3 Mulakan robot.



4 Apabila robot menuju terlalu dekat dengan dinding tidak kelihatan, lampu pada dinding tidak kelihatan mula berkelip dan dinding tidak kelihatan memancarkan lampu inframerah. Pancaran lampu inframerah ini membuatkan robot menukar laluan dan bergerak menjauhi dinding tidak kelihatan.

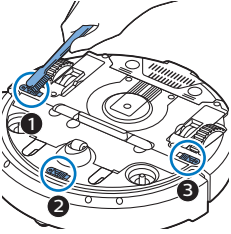
Catatan: Jika anda menggunakan dinding tidak kelihatan, periksa dengan kerap sama ada bateri masih mempunyai kuasa yang mencukupi. Anda boleh menandakan ini dengan mematikan dan menghidupkan dinding maya sekali lagi. Jika terdapat tenaga yang mencukupi dalam bateri, LED pada dinding tidak kelihatan akan beryala buat seketika.

Pembersihan dan penyelenggaraan

Membersihkan robot

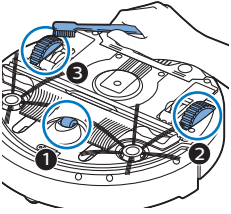
Untuk mengekalkan prestasi pembersihan yang baik, anda perlu membersihkan sensor jatuh, roda, berus tepi dan bukaan sedutan dari semasa ke semasa.

1 Letakkan robot terbalik di atas permukaan yang rata

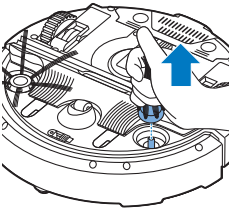


- 2 Gunakan berus yang mempunyai bulu kejur yang lembut (cth. berus gigi) untuk membuang habuk atau bulu halus daripada sensor jatuh.

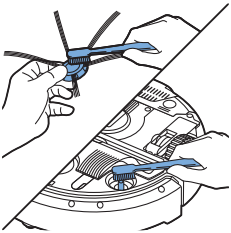
Catatan: Penting untuk anda bersihkan sensor jatuh secara tetap. Jika sensor jatuh kotor, robot mungkin tidak dapat mengesan perbezaan ketinggian atau anak tangga.



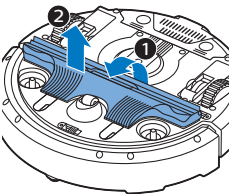
- 3 Gunakan berus yang mempunyai bulu kejur lembut (cth. berus gigi) untuk membuang habuk atau bulu-bulu halus daripada roda depan dan roda tepi.



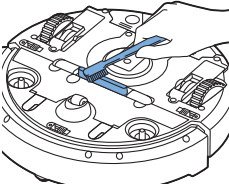
- 4 Untuk membersihkan berus tepi, genggam bulunya dan keluarkannya daripada acinya.



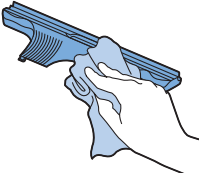
- 5 Buangkan bulu-bulu halus, rambut dan benang daripada aci dan daripada berus tepi menggunakan berus lembut (cth. berus gigi) atau kain.
6 Periksa berus tepi dan bawah robot untuk sebarang objek tajam yang boleh merosakkan rantai anda.



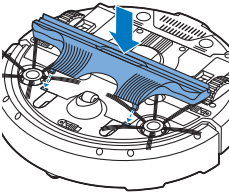
- 7 Buat asal sambungan kilat muncung TriActive XL dengan memasukkan jari anda di tempat yang ditandakan dengan anak panah dan tarik muncung TriActive daripada robot.



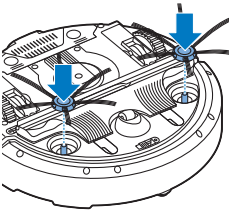
8 Bersihkan bukaan sedutan dengan berus lembut (cth. berus gigi).



9 Keluarkan semua habuk yang boleh dilihat daripada muncung TriActive.



10 Masukkan cangkuk kilat muncung TriActive ke dalam lubang di bawah robot. Tolak muncung TriActive semula ke posisinya. Periksa sama ada muncung tersebut boleh bergerak beberapa milimeter ke atas dan bawah dengan bebas.

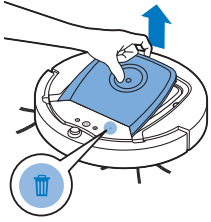


11 Tolak berus tepi ke aci di bawah robot sekali lagi.

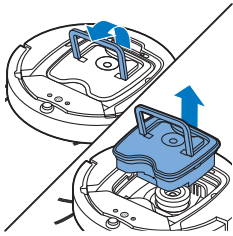
Mengosongkan dan membersihkan bekas habuk

Kosongkan dan bersihkan bekas habuk apabila penunjuk bekas habuk penuh menyala secara berterusan.

1 Pastikan suis kuasa berada pada kedudukan 'mati'.

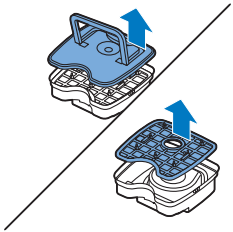


2 Tanggalkan penutup.

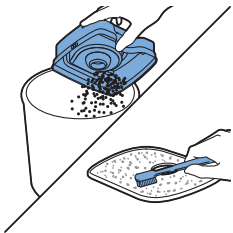


3 Tarik pemegang bekas habuk dan angkat keluar bekas habuk itu daripada petak bekas habuk.

Catatan: Apabila anda mengeluarkan atau memasukkan semula bekas habuk, berhati-hati supaya tidak merosakkan bilah kipas motor.

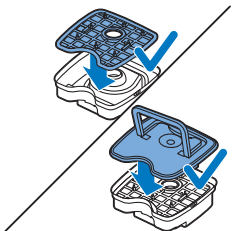


4 Dengan berhati-hati, angkat penutup bekas habuk (1) dan keluarkan penuras (2).

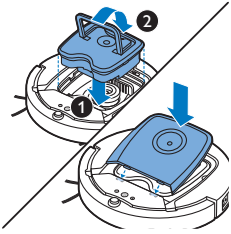


5 Goncang bekas habuk di atas tong sampah untuk mengosongkannya. Bersihkan penuras dan bahagian dalam bekas habuk dengan kain atau berus gigi yang mempunyai berus kejur yang lembut. Bersihkan juga bukaan sedutan di bawah bekas habuk.

Awas: Jangan bersihkan bekas habuk dan penuras dengan air atau dalam mesin basuh pinggan mangkuk.



6 Letak semula penuras ke dalam bekas habuk (1). Kemudian letakkan penutup di atas bekas habuk(2).



- 7 Letakkan bekas habuk semula ke dalam petak bekas habuk dan letakkan penutup atas semula ke atas robot.

Awas: Sentiasa pastikan ada penuras di dalam bekas habuk. Jika anda menggunakan robot tanpa penuras di dalam bekas habuk, motor akan rosak.

Memesan aksesori

Untuk membeli aksesori atau alat ganti, lawati www.shop.philips.com/service atau pergi ke penjual Philips anda. Anda juga boleh menghubungi Pusat Penjagaan Pengguna Philips di negara anda (lihat risalah jaminan seluruh dunia untuk maklumat perhubungan).

Penggantian

Menggantikan penuras

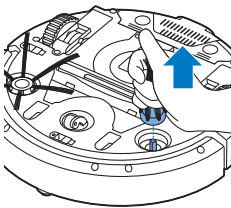
Gantikan penuras jika terlalu kotor atau rosak. Anda boleh memesan kit penuras baharu dengan nombor jenis FC8066. Lihat 'Mengosongkan dan membersihkan bekas habuk' dalam bab 'Pembersihan dan penyelenggaraan' untuk arahan tentang cara mengeluarkan penuras daripada bekas habuk dan cara meletakkannya dalam bekas habuk.

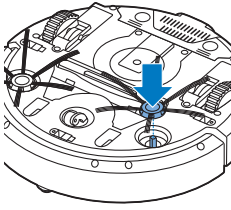
Menggantikan berus tepi

Gantikan berus tepi selepas sedikit masa untuk memastikan hasil pembersihan yang baik.

Sentiasa gantikan berus tepi apabila anda melihat tanda-tanda kerosakan atau kerosakan. Kami juga mengesyorkan anda untuk menggantikan kedua-dua berus tepi pada masa yang sama. Anda boleh memesan berus tepi simpanan sebagai sebahagian daripada kit penggantian FC8068. Kit ini juga mengandungi dua penapis dan tiga lap kering.

- 1 Pastikan suis kuasa berada pada kedudukan 'mati'.
- 2 Untuk menggantikan berus tepi, genggam bulu kejur berus tepi yang lama dan tariknya keluar daripada acinya.





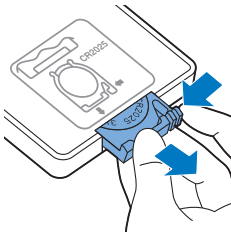
- 3 Tolak berus tepi yang baharu ke dalam acinya.

Menggantikan lap kering

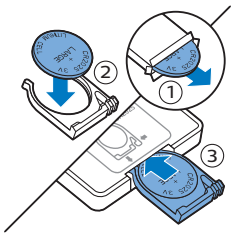
Anda boleh memesan lap kering baru. Ia sebahagian daripada kit penggantian FC8068. Kit penggantian ini juga mengandungi dua berus sisi dan dua penapis.

Menggantikan bateri unit kawalan jauh

Unit kawalan jauh berfungsi menggunakan bateri CR2025 berbentuk syiling. Ganti bateri apabila robot tidak lagi memberikan respons apabila anda menekan butang pada unit kawalan jauh.



- 1 Pegang unit kawalan jauh secara terbalik. Tolak butang pelepas pada pemegang bateri dan pada masa yang sama, luncurkan pemegang bateri keluar daripada unit kawalan jauh.



- 2 Keluarkan bateri yang sudah kosong itu daripada pemegang bateri dan letakkan bateri baharu dalam pemegang bateri. Kemudian luncurkan pemegang bateri semula ke dalam unit kawalan jauh.

Menggantikan bateri boleh cas semula

Jurutera servis yang bertauliah sahaja boleh menggantikan bateri robot yang boleh cas semula. Bawa robot ke pusat servis Philips yang sah untuk menggantikan bateri tersebut apabila anda tidak boleh mengecas semula bateri atau apabila kuasa bateri itu habis dengan cepat. Anda boleh menemui butiran hubungan Pusat Perkhidmatan Pengguna Philips di negara anda dalam risalah jaminan antarabangsa.

Kitar semula



- Simbol ini bermakna bahawa produk ini tidak harus dibuang bersama sampah rumah biasa (2012/19/EU).



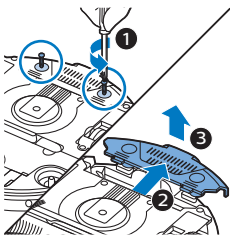
- Simbol ini bermakna produk ini mengandungi bateri boleh cas semula bina dalam yang tidak harus dibuang bersama sampah rumah biasa. (2006/66/EC). Kami menasihatkan anda untuk membawa produk anda ke pusat pungutan rasmi atau pusat khidmat Philips supaya bateri boleh cas semula itu dikeluarkan oleh seorang profesional.
- Ikuti peraturan negara anda bagi pemungutan produk elektrik dan elektronik serta bateri kitar semula secara berasingan. Pembuangan secara betul membantu mengelakkan akibat negatif bagi kesihatan manusia dan persekitaran.

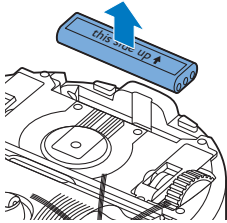
Mengeluarkan bateri boleh cas semula

Amaran: Hanya keluarkan bateri boleh cas semula apabila anda membuang perkakas tersebut. Pastikan bateri kosong sepenuhnya apabila mengeluarkannya.

Untuk mengeluarkan bateri boleh cas semula, ikut arahan di bawah. Anda juga boleh membawa robot ke pusat khidmat Philips untuk mengeluarkan bateri boleh cas semula. Hubungi Pusat Khidmat Pelanggan Philips di negara anda untuk alamat pusat khidmat berdekatan dengan anda.

- 1 Mulakan robot dari suatu tempat di dalam bilik dan bukan dari stesen dok.
- 2 Biarkan robot itu berjalan sehingga bateri boleh cas semula kosong untuk memastikan bateri boleh cas semula dinyah cas sepenuhnya sebelum anda mengeluarkannya dan membuangnya.
- 3 Buka skru dan penutup petak bateri dan tanggalkan penutupnya.





- 4 Angkat keluar bateri boleh cas semula dan putus sambungannya.
- 5 Bawa robot dan bateri boleh cas semula ke pusat kutipan bagi sisa elektrik dan elektronik.

Penyelesai Masalah

Bab ini meringkaskan masalah paling lazim yang anda mungkin hadapi dengan perkakas ini. Jika anda tidak dapat menyelesaikan masalah dengan maklumat di bawah, lawati www.philips.com/support untuk mendapatkan senarai soalan lazim atau hubungi Pusat Penjagaan Pengguna di negara anda.

Penyelesai Masalah

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
Robot tidak mula membersihkan kawasan apabila saya menekan butang mula/henti.	Bateri boleh cas semula telah habis.	Cas bateri boleh cas semula (lihat bab 'Membuat persediaan untuk guna').
	Palam kecil masih berada dalam soket pada robot.	Robot tidak berfungsi menggunakan kuasa sesalur. Robot hanya berfungsi menggunakan bateri boleh cas semulanya. Oleh itu, sentiasa putus sambungan penyesuai daripada robot dan sesalur sebelum guna.
	Suis kuasa tidak ditetapkan kepada posisi 'on' (I)	Tekan butang kuasa. Tekan butang mula/henti pada robot atau pada kawalan jauh untuk memulakan pembersihan.

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
Penunjuk amaran berkelip dengan pantas.	Salah satu atau kedua-dua roda tersangkut.	Tetapkan suis kuasa kepada 'off'. Keluarkan bulu-bulu halus, rambut, benang atau wayar yang tersangkut sekitar ampaian roda.
	Salah satu atau kedua-dua berus tepi tersangkut.	Bersihkan berus tepi (lihat bab 'Pembersihan dan penyelenggaraan').
	Tiada penutup atas atau tidak ditutup dengan rapi.	Apabila penutup atas tiada atau tidak ditutup dengan rapi, robot tidak akan berfungsi. Letakkan penutup atas di atas robot dengan betul.
	Bampar tersangkut.	Tekan butang mula/henti. Angkat robot untuk membebaskan bamparnya. Letakkan robot jauh sedikit daripada halangan dan tekan butang mula/henti untuk membuatnya meneruskan pembersihan.
	Robot diangkat semasa membersihkan kawasan.	Tekan butang mula/henti. Letakkan robot di atas lantai. Kemudian tekan butang mula/henti untuk membuat robot meneruskan pembersihan.

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
Robot tidak membersihkan kawasan dengan baik.	Bulu kejur pada salah satu atau kedua-dua berus tepi bengkok atau melengkung.	Rendamkan berus atau berus-berus itu dalam air untuk sementara waktu. Jika ini tidak memulihkan bulu kejur itu kepada bentuk yang sepatutnya, gantikan berus tepi itu (lihat bab 'Penggantian').
	Penuras dalam bekas habuk sudah kotor.	Bersihkan penapis dalam bekas debu dengan kain atau berus gigi dengan bulu lembut. Anda juga boleh membersihkan penapis dan bekas debu dengan pembersih vakum biasa pada tetapan kuasa sedutan yang rendah.
		Jika memberus atau memvakum tidak membantu membersihkan penuras, gantikan penuras dengan yang baharu. Kami menasihatkan anda untuk menggantikan penuras sekurang-kurangnya sekali setahun.
	Bukaan sedutan di bawah bekas habuk tersumbat.	Bersihkan bukaan sedutan (lihat bab 'Pembersihan dan penyelenggaraan').
	Roda depan tidak bergerak kerana mempunyai rambut atau kotoran lain.	Bersihkan roda depan (lihat bab 'Pembersihan dan penyelenggaraan').
	Robot membersihkan permukaan yang sangat gelap atau kilat, yang mencetuskan sensor jatuh. Ini menyebabkan robot bergerak dalam corak yang tidak biasa.	Tekan butang mula/henti dan kemudian gerakkan robot ke bahagian lantai yang berwarna terang. Jika masalah tersebut terus berlaku pada lantai berwarna terang, sila pergi ke www.philips.com/support atau hubungi Pusat Khidmat Pelanggan di negara anda.
	Robot membersihkan lantai yang memantulkan cara matahari dengan agak kuat. Ini mencetuskan sensor jatuh dan menyebabkan robot untuk bergerak dalam corak yang luar biasa.	Tutupkan langsir untuk menghalang cahaya matahari daripada memasuki bilik itu. Anda juga boleh memulakan pembersihan apabila cahaya matahari kurang terang.
Bateri boleh cas semula tidak boleh dicas lagi atau sangat pantas kehabisan kuasa.	Bateri boleh cas semula telah mencapai akhir hayatnya.	Gantikan bateri pengecasan semula (lihat bab 'Penggantian').
Bateri unit kawalan jauh terlalu panas kehabisan kuasa.	Mungkin anda tidak memasukkan jenis bateri yang betul.	Untuk unit kawalan jauh, anda memerlukan bateri CR2025 berbentuk syiling. Jika masalah berlarutan, pergi ke www.philips.com/support atau hubungi Pusat Khidmat Pelanggan di negara anda.

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
Robot bergerak dalam bulatan.	Robot berada dalam mod pembersihan rapi.	Ini kelakuan biasa. Mod pilin sangat bersih boleh diaktifkan apabila banyak kotoran dikesan di lantai bagi pembersihan yang rapi. Ini juga adalah sebahagian daripada mod auto-pembersihan. Selepas lebih kurang satu minit, robot memulakan semula corak pembersihan biasanya. Anda juga boleh menghentikan mod pilin dengan memilih mod pembersihan yang berbeza pada unit kawalan jauh.
Robot tidak dapat mencari stesen dok.	Terdapat ruang yang mencukupi untuk robot mengemudi ke atas stesen dok.	Cuba cari tempat lain untuk stesen dok. Lihat 'Memasang stesen dok' dalam bab 'Membuat persediaan untuk guna'.
	Robot masih aktif mencari.	Berikan robot lebih kurang 20 minit untuk kembali ke stesen dok.
	Robot tidak bermula dari stesen dok.	Jika anda mahu robot kembali ke stesen dok selepas membersihkan, mulakannya dari stesen dok.
Robot berbunyi bip apabila ia berada di stesen dok.	Anda cuba menukar robot dengan suis kuasa dalam kedudukan mati.	Tekan suis kuasa untuk menghidupkan robot.

Kod ralat

Kod ralat	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
E1	Roda tersangkut	Alihkan robot daripada halangan dan tekan butang mula/henti untuk meneruskan pembersihan.
E2	Penutup atas atau bekas debu tidak dipasang dengan betul	Letakkan bekas debu dalam dan di atas robot dengan betul. Kod ralat hilang daripada paparan secara automatik.
E3	Bampar tersangkut	Alihkan robot dari halangan. Kod ralat hilang daripada paparan secara automatik.
E4	Robot diangkat dari lantai	Letakkan balik robot ke lantai untuk membuatkan kod ralat hilang.
E5	Warna lantai terlalu gelap	Letakkan robot pada kawasan lantai yang lebih cerah. Bersihkan sensor jatuh.

Kod ralat	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
E6	Bateri tidak dimasukkan dengan betul	Baca arahan dalam bahagian 'Memasukkan bateri boleh cas semula ke dalam robot' dalam bab 'Sebelum penggunaan pertama'.
	Ralat pengecasan	Periksa sama ada suis kuasa berada di kedudukan 'hidup' apabila robot berada pada stesen dok

ข้อมูลเบื้องต้น

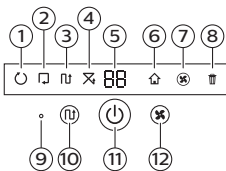
ขอแสดงความยินดีกับผลิตภัณฑ์ใหม่และต้อนรับเข้าสู่โลกของฟิลิปส์!
เพื่อให้คุณได้รับประโยชน์อย่างเต็มที่จากบริการที่ Philips มอบให้ โปรดลงทะเบียนผลิตภัณฑ์ของคุณที่
www.philips.com/welcome

คำอธิบายทั่วไป

- 1 ด้ามจับฝาปิดภาชนะเก็บฝุ่น
- 2 ฝาปิดภาชนะเก็บฝุ่น
- 3 แผงกรอง
- 4 ภาชนะเก็บฝุ่น
- 5 ฝาปิดคานหมุน
- 6 ตารางรหัสขอผิดพลาด
- 7 พัดลม
- 8 กันชน
- 9 เซนเซอร์ที่แทนวาง
- 10 สวิตช์เปิด/ปิด
- 11 ลู่อหนา
- 12 ตามแปรงคานข้าง
- 13 เซนเซอร์ตรวจจับการรบกวน
- 14 ลู่อ
- 15 ช่องดูดฝุ่น
- 16 หัวดูด TriActive XL
- 17 แปรงคานข้าง
- 18 แทนุยึดเกาะสำหรับที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง
- 19 ช่องเสียบที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง
- 20 ที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง
- 21 ซองไลแบริเตอรี
- 22 รีโมทคอนโทรล
- 23 กำแพงที่มองไม่เห็น (FC8822)
- 24 แทนวาง
- 25 อะแดปเตอร์
- 26 ปลั๊กขนาดเล็ก

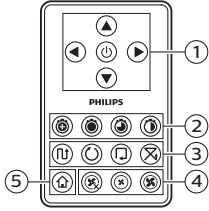
หน้าจอแสดงผลและรีโมทคอนโทรล

หน้าจอของหุ่นยนต์



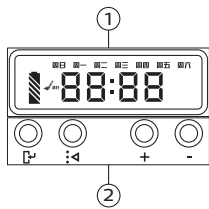
- 1 สัญญาณไฟแสดงโหมดเคลื่อน
- 2 สัญญาณไฟแสดงโหมดตามแนวผนัง
- 3 สัญญาณไฟแสดงโหมดรูปแบบซีกแซก
- 4 สัญญาณไฟแสดงโหมดคลุม
- 5 เวลาทำความสะอาด
- 6 ไอคอนแทนวาง
- 7 สัญญาณไฟแสดงความเร็วพัดลม
- 8 สัญญาณไฟแสดงเมื่อถังเก็บฝุ่นเต็ม
- 9 เซนเซอร์ตรวจจับเสียง
- 10 ปุ่มเลือกโหมด
- 11 ปุ่มเริ่ม/หยุด
- 12 ปุ่มความเร็วพัดลม

รีโมทคอนโทรล



- 1 ปุ่มเลื่อนและเปิด/ปิดและเริ่ม/หยุด
- 2 ปุ่มเวลาทำความสะอาด
- 3 ปุ่มโหมดทำความสะอาด
- 4 ปุ่มความเร็วพัดลม
- 5 ปุ่มแทนวาง

แผงควบคุมบนแทนวาง



- 1 จอแสดงเวลา วัน และการตั้งโปรแกรม
- 2 ปุ่มปรับและตั้งค่า

วิธีการทำงานของหุ่นยนต์

สิ่งที่หุ่นยนต์ทำความสะอาด

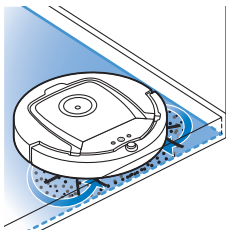
หุ่นยนต์นี้มีความสามารถที่เหมาะสมกับการทำความสะอาดพื้นในบ้านของคุณ หุ่นยนต์นี้เหมาะอย่างยิ่งสำหรับใช้ทำความสะอาดพื้นแข็ง เช่น พื้นไม้ พื้นกระเบื้อง หรือพื้นเคลือบน้ำมัน หากใช้ทำความสะอาดพื้นที่อ่อนนุ่ม เช่น พรม อาจมีปัญหาได้ หากคุณใช้หุ่นยนต์บนพรม ควรเฝ้าดูในครั้งแรกที่ใช้ว่า หุ่นยนต์นี้สามารถจัดการกับพื้นประเภทนี้ ได้หรือไม่ หุ่นยนต์ยังต้องการการควบคุมดูแลอีกด้วยเมื่อคุณใช้หุ่นยนต์บนพื้นแข็งที่มีสีมืดหรือมีความมันเงามาก

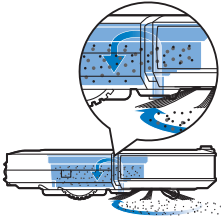
วิธีการทำความสะอาดของหุ่นยนต์

ระบบทำความสะอาด

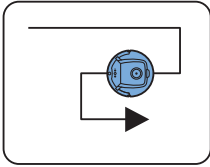
หุ่นยนต์มีระบบทำความสะอาด 3 ขั้นตอน เพื่อให้ทำความสะอาดพื้นของคุณได้อย่างมีประสิทธิภาพ

- แปรงแบบสองด้านสามารถช่วยหุ่นยนต์ทำความสะอาดตามมุมและผนังได้ นอกจากนี้ ยังช่วยจัดฝุ่นจากพื้นและดูดเขา ไปยังช่องดูดฝุ่นอีกด้วย





- ความแรงในการดูดของหุ่นยนต์จะดูดสิ่งสกปรกที่ไม่ฝังแน่น แล้วส่งไปยังช่องดูดเข้าสู่ถังเก็บฝุ่น
- หุ่นยนต์มาพร้อมกับช่องใส่ที่เช็ดทำความสะอาดแบบแห้งที่ช่วยให้คุณทำความสะอาดพื้นแห้ง ซึ่งได้หมดจดด้วยที่เช็ดทำความสะอาดแบบแห้ง



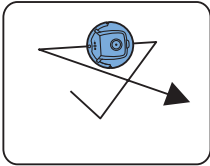
รูปแบบการทำทำความสะอาด

ในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

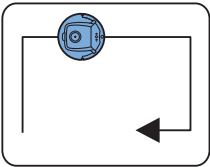
หุ่นยนต์จะใช้รูปแบบการทำทำความสะอาดที่เปลี่ยนลำดับไปโดยอัตโนมัติ

เพื่อให้ทำความสะอาดแต่ละพื้นที่ของห้องได้อย่างหมดจด รูปแบบการทำทำความสะอาดที่ใช้มีดังต่อไปนี้:

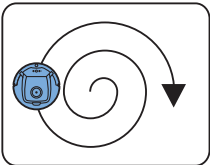
1 รูปแบบตัว Z หรือซิกแซก



2 รูปแบบลู่



3 รูปแบบตามแนวผนัง



4 รูปแบบเกลียว

ในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ หุ่นยนต์จะใช้รูปแบบเหล่านี้ในลำดับที่ตายตัว ได้แก่ รูปแบบ Z, รูปแบบลู่, รูปแบบตามแนวผนัง และรูปแบบเกลียว

เมื่อหุ่นยนต์ดำเนินการตามลำดับรูปแบบนี้ครบแล้ว หุ่นยนต์จะเริ่มต้นเคลื่อนที่ตามรูปแบบ Z อีกครั้ง หุ่นยนต์ยังคงใช้ลำดับรูปแบบนี้ในการทำทำความสะอาดห้องจนกระทั่งแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ลดต่ำ หรือจนกระทั่งผู้ใช้ปิดเครื่องด้วยตนเอง

หากหุ่นยนต์ตรวจพบพื้นที่ที่สกปรกมากเป็นพิเศษในระหว่างการทำทำความสะอาด หุ่นยนต์จะเปลี่ยนเป็นโหมดเกลียวและเปลี่ยนไปเป็นความเร็วพัดลมเทอร์โบเพื่อจัดสิ่งสกปรกให้หมดจด

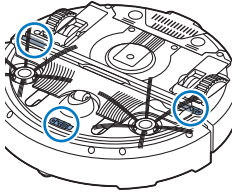
หมายเหตุ: คุณยังสามารถเลือกแต่ละโหมดได้โดยการกดปุ่มที่เหมาะสมบนรีโมทคอนโทรล

โหมดที่เลือกด้วยตนเองจะทำงานเพียงแคสองนาที หลังจากนั้น

หุ่นยนต์จะเปลี่ยนกลับสู่โหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

หากต้องการรายละเอียดเพิ่มเติม โปรดดูบท 'การใช้หูยนต์ของคุณ' ในส่วน 'โหมดทำความสะอาด'

วิธีการที่หูยนต์หลักเสียงความต่างกันของความสูง



หูยนต์มีเซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนสามอันติดตั้งอยู่ที่ด้านล่าง หูยนต์จะใช้เซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนทั้งสามเหล่านี้เพื่อตรวจหาและหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ เช่น บันได

หมายเหตุ:

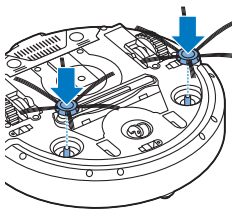
เป็นเรื่องปกติสำหรับหูยนต์ที่จะเคลื่อนที่เล็กน้อยเลียดออกไปจากขอบซึ่งมีพื้นผิวที่มีความสูงต่างกัน เนื่องจากเซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนนั้นอยู่ติดจากกันชนเข้ามาเล็กน้อย

ข้อควรระวัง: ในบางกรณี

เซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนอาจตรวจไม่พบบันไดหรือพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับได้ทันเวลา ดังนั้น จึงควรตรวจสอบหูยนต์อย่างรอบคอบในช่วงสองสามครั้งแรกที่คุณใช้งาน และในเวลาที่หูยนต์ทำงานในบริเวณใกล้เคียงกับบันไดหรือพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ ควรทำความสะอาดเซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนเป็นประจำเพื่อที่หูยนต์จะยังคงตรวจจับพื้นที่ต่างระดับได้อย่างเหมาะสมและต่อเนื่อง (ดูคำแนะนำในบท 'การทำความสะอาดและบำรุงรักษา')

ก่อนใช้งานครั้งแรก

การติดตั้งแปรงด้านข้าง



- 1 แกะกล่องแปรงด้านข้าง แล้ววางหูยนต์บนโต๊ะหรือบนพื้นแบบหงายท้องขึ้น
- 2 กดแปรงด้านข้างลง ไปบนแกนที่ด้านล่างของหูยนต์

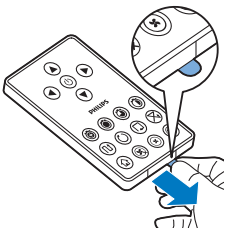
หมายเหตุ: ตรวจสอบว่าคุณติดตั้งแปรงด้านข้างอย่างถูกต้องแล้ว กดแปรงลง ไปบนแกนจนกระทั่งเข้าที่และมีเสียงดังคลิก

การนำแถบป้องกันออกจากรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลนี้ใช้งานแบตเตอรี่รูปเหรียญ CR2025

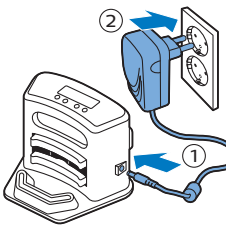
แบตเตอรี่นี้ได้รับการปกป้องด้วยแถบป้องกันที่ต้องนำออกก่อนใช้งาน

- 1 ดึงแถบป้องกันแบตเตอรี่ออกจากช่องใส่แบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล รีโมทคอนโทรลพร้อมใช้งานแล้ว

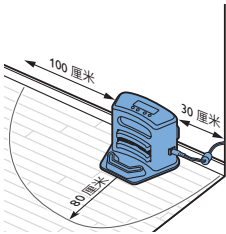


การเตรียมตัวก่อนใช้งาน

การติดตั้งแทนวาง



- 1 เสียบปลั๊กขนาดเล็กของอะแดปเตอร์เข้ากับช่องเสียบบนแทนวาง (1) และเสียบอะแดปเตอร์เข้ากับเต้ารับบนผนัง (2)
 - หน้าจอบนแทนวางจะเปิดขึ้น
- 2 วางแทนวางในแนวนอนบนพื้นระนาบให้พียงกับผนัง



หมายเหตุ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางหรือมีพื้นต่างระดับที่มีความสูงต่างกัน 80 ซม. ที่ด้านหน้า, 30 ซม. ที่ด้านขวาและ 100 ซม. ที่ด้านซ้ายของแทนวาง

เคล็ดลับ: เพื่อให้แทนวางติดอย่างแน่นหนาในตำแหน่งที่เลือก ให้ยึดแทนวางไว้กับผนังด้วยสกรูหรือใช้เทปกาวสองหน้าติดเป็นสองแถบ

การชาร์จ

ในการชาร์จครั้งแรก และเมื่อแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้ของหุ่นยนต์หมด จะต้องใช้เวลาในการชาร์จ 4 ชั่วโมง

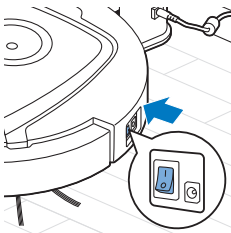
คุณสามารถชาร์จหุ่นยนต์ของคุณได้ 2 วิธีดังนี้:

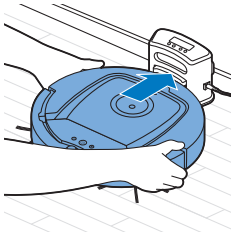
- บนแทนวาง ชาร์จด้วยตนเองหรือโดยอัตโนมัติขณะใช้งาน
- ด้วยการเชื่อมต่องานยนต์กับสายไฟหลักโดยตรง

หมายเหตุ: เมื่อชาร์จแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้เต็ม หุ่นยนต์จะสามารถทำความสะอาดได้นานถึง 100 นาที

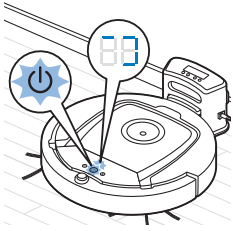
การชาร์จบนแทนวาง

- 1 กดสวิตช์เปิด/ปิดเพื่อเปิดหุ่นยนต์



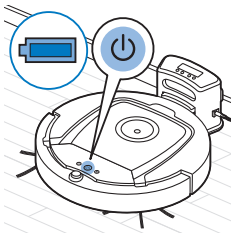


2 วางหุ่นยนต์บนตำแหน่งที่เสียบปลั๊กไฟอยู่

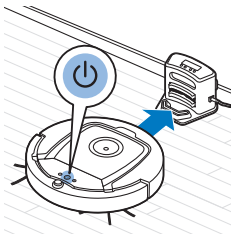


3 กดปุ่มเริ่ม/หยุดเริ่มต้นกะพริบ

หมายเหตุ: เนื่องจากนี่เป็นครั้งแรกที่คุณชาร์จหุ่นยนต์
หน้าจอของหุ่นยนต์จะแสดงไฟสัญญาณการเริ่มต้นระบบ

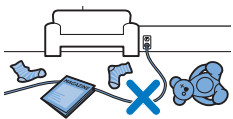


4 เมื่อแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้ชาร์จไฟเต็มแล้ว ปุ่มเริ่ม/หยุดจะติดสว่างอย่างต่อเนื่อง
การชาร์จโดยอัตโนมัติระหว่างการใช้งาน



- 1 เมื่อหุ่นยนต์ทำความสะอาดเสร็จแล้ว หรือเมื่อเหลือพลังงานในแบตเตอรี่เหลือเพียง 15% หุ่นยนต์จะทำการค้นหาตำแหน่งโดยอัตโนมัติเพื่อชาร์จไฟใหม่ เมื่อหุ่นยนต์ค้นหาตำแหน่งไฟที่ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเปลี่ยนเป็นสีส้ม
- 2 เมื่อแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้ชาร์จไฟเต็มแล้ว ปุ่มเริ่ม/หยุดจะติดสว่างอย่างต่อเนื่อง

การเตรียมห้องสำหรับทำความสะอาด



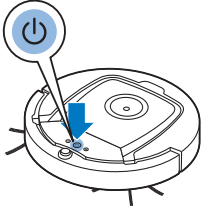
ก่อนที่คุณจะเริ่มใช้หุ่นยนต์ทำความสะอาด
ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เก็บวัตถุที่บอบบางและไม่นิ่งบนพื้นแล้ว และยังคงเก็บสายเคเบิล
สายไฟ และสายต่างๆ ออกจากพื้น



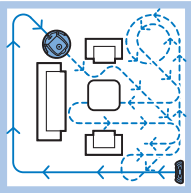
การใช้หุ่นยนต์

การเริ่มและการหยุด

- 1 ตั้งสวิตช์เปิด/ปิดที่ด้านข้างของหุ่นยนต์ให้เป็นตำแหน่ง 'เปิด'
- 2 กดปุ่มเริ่ม/หยุด
 - คุณสามารถกดปุ่มเปิด/ปิดที่อยู่บนตัวหุ่นยนต์

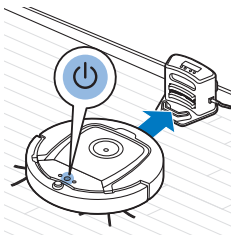


- 3
 - คุณยังสามารถกดปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรล
- 3 ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเปิดอย่างต่อเนื่องและหุ่นยนต์จะเริ่มขั้นตอนการทำความสะอาด

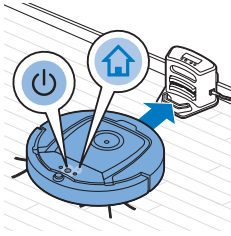


- 4 หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติจนกระทั่งพลังงานแบตเตอรี่ลดต่ำในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ เครื่องจะทำความสะอาดในลำดับรูปแบบ Z, รูปแบบสุ่ม, รูปแบบตามแนวผนัง และรูปแบบเกลียว

หมายเหตุ: หากต้องการเลือกโหมดใดโหมดหนึ่ง ให้กดปุ่มโหมดที่ต้องการบนรีโมทคอนโทรล ดูส่วน 'การเลือกโหมดทำความสะอาด' สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม



- 5 เมื่อแบตเตอรี่เหลือน้อย ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเปลี่ยนเป็นสีส้มและหุ่นยนต์จะค้นหาตำแหน่งเพื่อชาร์จไฟ
- 6 คุณยังสามารถกดปุ่มเริ่ม/หยุดได้เพื่อหยุดหรือหยุดการทำความสะอาดชั่วคราว หากคุณกดปุ่มเริ่ม/หยุดอีกครั้งหรือหากแบตเตอรี่ยังมีพลังงานเหลืออยู่บ้าง หุ่นยนต์จะทำความสะอาดต่อไปในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

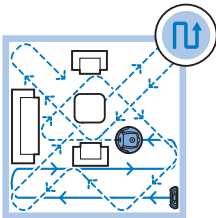


7. เพื่อให้หุ่นยนต์กลับสู่ตำแหน่งก่อนพลังงานแบตเตอรี่ที่ชาร์จใหม่ได้จะเหลือน้อย ให้กดปุ่มตำแหน่งที่รีโมทคอนโทรล
 ไอคอนตำแหน่งบนจอของหุ่นยนต์จะติดสว่างและหุ่นยนต์จะกลับมายังตำแหน่ง

การเลือกโหมดทำความสะอาด

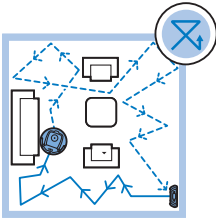
นอกเหนือไปจากโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ หุ่นยนต์นี้ยังมีโหมดทำความสะอาดสี่โหมดที่สามารถเลือกได้ด้วยการกดปุ่มบนรีโมทคอนโทรล

หมายเหตุ: โหมดที่เลือกด้วยตนเองจะทำงานเพียงแค่สองนาที่ หลังจากนั้น หุ่นยนต์จะเปลี่ยนกลับสู่โหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ



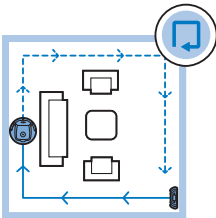
โหมดรูปแบบ Z

ในโหมดรูปแบบ Z หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในรูปแบบตัวอักษร Z วนไปมาเพื่อทำความสะอาดพื้นที่ในห้องเป็นบริเวณกว้าง



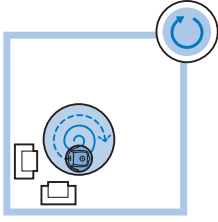
โหมดส้อม

ในโหมดนี้ หุ่นยนต์ จะทำความสะอาดห้องในรูปแบบผสมผสานของเส้นตรง และแบบสลับไปมา



โหมดตามแนวผนัง

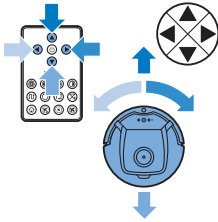
ในโหมดนี้ หุ่นยนต์ จะเคลื่อนที่ไปตามแนวกำแพงห้อง เพื่อเน้นการทำความสะอาดพื้นที่ตามแนวกำแพง



โหมดเกลียว

ในโหมดนี้ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ในรูปแบบเกลียวเพื่อทำความสะอาดพื้นที่สกปรกขนาดเล็ก หากเซ็นเซอร์ตรวจจับฝุ่นตรวจพบฝุ่น หุ่นยนต์จะทำการเปลี่ยนความเร็วพัดลมเป็นความเร็วเทอร์โบโดยอัตโนมัติ

การขับเคลื่อนแบบกำหนดเอง

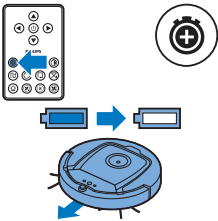


- 1 ใช้ปุ่มลูกศรที่ด้านบนและด้านล่างและทางซ้ายและขวาของปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรลเพื่อขับเคลื่อนหุ่นยนต์ไปในห้อง

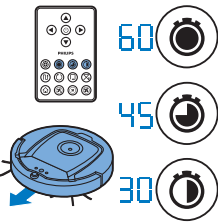
หมายเหตุ:
ควรใช้ความระมัดระวังในขณะที่ควบคุมหุ่นยนต์ด้วยตนเองในบริเวณใกล้กับพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับและบันได

หมายเหตุ:
ฟังก์ชันการดูดฝุ่นและแปรงด้านข้างจะทำงานเฉพาะเมื่อหุ่นยนต์ถูกขับเคลื่อนไปข้างหน้า ปุ่มซ้ายขวา และถอยหลังมีขึ้นเฉพาะสำหรับใช้ควบคุมหุ่นยนต์

การใช้ปุ่มเวลาการทำความสะอาด



- โดยปกติแล้ว หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติจนกระทั่งแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้เหลือน้อย หุ่นยนต์จะกลับไปยังแท่นวางโดยอัตโนมัติ หากคุณเลือกเวลาทำความสะอาดอื่น (ดูด้านล่าง) คุณสามารถเปลี่ยนกลับไปเป็นโหมดเริ่มต้นได้โดยการกดปุ่มเวลาการทำความสะอาดเต็มที่บ้านรีโมทคอนโทรล



- ปุ่มเวลาการทำความสะอาดอื่นๆ บนรีโมทคอนโทรลช่วยให้คุณควบคุมหุ่นยนต์ได้เป็นเวลา 60, 45 และ 30 นาที ตามลำดับ เมื่อเสร็จสิ้นเวลาการทำความสะอาดแล้ว หุ่นยนต์จะกลับมายังแท่นวางเพื่อชาร์จแบตเตอรี่ใหม่ ไอคอนแท่นวางจะสว่างขึ้นบนหน้าจอ
- หากไม่ต้องการให้หุ่นยนต์กลับสู่แท่นวางเมื่อสิ้นสุดเวลาการทำความสะอาด ให้กดปุ่มเวลาการทำความสะอาดสองครั้ง ไอคอนแท่นวางจะหายไปจากหน้าจอ เมื่อเสร็จสิ้นเวลาการทำความสะอาดแล้ว หุ่นยนต์จะหยุด

การควบคุมแท่นวาง

การตั้งวันที่และเวลา

หากคุณต้องการใช้โปรแกรมการทำความสะอาด คุณจะต้องตั้งเวลาและวันที่ของสัปดาห์ในหน้าจอบนแท่นวางเป็นอันดับแรก

หมายเหตุ: หากต้องการดูรูปภาพที่แสดงขั้นตอนด้านล่างนี้ โปรดดูจากหน้าที่ด้านหลังคู่มือนี้

- 1 กดปุ่มตั้งค่า สัญญาณไฟของโหมมตั้งค่าและสัญญาณไฟของเวลาจะเริ่มตบกะพริบ
- 2 กดปุ่มเลือกหนึ่งครั้ง ตัวเลขแสดงชั่วโมงจะเริ่มกะพริบ
- 3 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่าสำหรับชั่วโมง จากนั้น ชั่วโมงที่ตั้งค่าและจะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 4 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่าชั่วโมง ตัวเลขแสดงนาฬิกาจะเริ่มกะพริบ
- 5 ใช้ + และ - บนตัวรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่านาฬิกา นาฬิกาที่ตั้งไว้จะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 6 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่านาฬิกา สัญลักษณ์ 'Su' สำหรับวันอาทิตย์จะเริ่มตบกะพริบ
- 7 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่านของสัปดาห์
- 8 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่านของสัปดาห์
- 9 กดปุ่มตั้งค่าเพื่อยืนยันการตั้งค่าเวลาและวันของสัปดาห์ ทั้งสัญญาณไฟของโหมมตั้งค่าและสัญญาณไฟของเวลาจะหยุดกะพริบและนิ่ง

การตั้งโปรแกรมเวลาการทำความสะดวก

หากคุณตั้งค่าเวลาและวันของสัปดาห์บนหน้าจอของแทนวาง คุณจะสามารถตั้งโปรแกรมเวลาการทำความสะดวกสำหรับหุ่นยนต์ของคุณได้

หมายเหตุ: หากต้องการดูรูปภาพที่แสดงขั้นตอนด้านล่างนี้ โปรดดูจากหน้าที่ด้านหลังคู่มือนี้

ตัวเลือกการตั้งโปรแกรมมีดังต่อไปนี้:

โปรแกรม	เครื่องหมายบนจอแสดงผล
ทำความสะอาดทุกวัน	สัญญาณไฟเปิดทุกวัน
ทำความสะอาดในวันธรรมดา	สัญญาณไฟสำหรับ Mo ถึง Fri จะติด
ทำความสะอาด 2 วันต่อเนื่อง	สัญญาณไฟสำหรับ 2 วัน จะติด เช่น สัญญาณไฟสำหรับ Fri และ Sa
ทำความสะอาด 1 วันต่อสัปดาห์	สัญญาณไฟของวันที่เลือกจะติด

- 1 กดปุ่มตั้งค่า สัญญาณไฟของโหมมตั้งค่าและโปรแกรมการทำความสะดวกจะเริ่มตบกะพริบ
- 2 กดปุ่มเลือกหนึ่งครั้ง ตัวเลขแสดงชั่วโมงจะเริ่มกะพริบ
- 3 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่าชั่วโมง ชั่วโมงที่ตั้งค่าจะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 4 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่าชั่วโมง ตัวเลขแสดงนาฬิกาจะเริ่มกะพริบ
- 5 ใช้ + และ - บนตัวรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่านาฬิกา นาฬิกาที่ตั้งไว้จะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 6 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่านาฬิกา สัญลักษณ์ 'Su' สำหรับวันอาทิตย์จะเริ่มตบกะพริบ
- 7 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อสลับระหว่างโปรแกรมทำความสะอาด (ดูตัวเลือกการตั้งโปรแกรมจากตารางด้านบน)
- 8 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันโปรแกรมที่เลือก
- 9 กดปุ่มตั้งค่าเพื่อยืนยันการตั้งโปรแกรม ทั้งสัญญาณไฟของโหมมตั้งค่าและสัญญาณไฟของโปรแกรมทำความสะอาดจะหยุดกะพริบและนิ่ง
- 10 เมื่อคุณตั้งค่าโปรแกรมทำความสะอาดแล้ว หน้าจอจะแสดงสัญญาณไฟของโปรแกรมทำความสะอาดรวมทั้งวันหนึ่งวันหรือหลายวันที่เลือก หากคุณปล่อยให้หุ่นยนต์อยู่ในโหมดสแตนด์บายและแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ ได้ของหุ่นยนต์มีไฟอยู่เต็ม หุ่นยนต์จะทำความสะอาดตามเวลาที่ตั้งโปรแกรมไว้ตามวัน (หนึ่งวันหรือหลายวัน) ที่ตั้งโปรแกรม

ปุ่มความเร็วพัลลม

กดปุ่มความเร็วพัลลมเพื่อเพิ่มความเร็วพัลลมไปเป็นเทอร์โบหรือปิดพัลลม ตามค่าเริ่มต้นแล้วจะเป็นความเร็วพัลลมปกติ



- ①
- ②
- ③

- 1 กดปุ่มนี้เพื่อเปิดสวิตช์พัลลม
- 2 กดปุ่มนี้เพื่อเปิดสวิตช์พัลลมในระดับความเร็วปกติ
- 3 ปุ่มพัลลมเทอร์โบจะเป็นการเพิ่มความเร็วของพัลลม

การตอบสนองต่อการปรับมือ

การตอบสนองต่อการปรับมือจะถูกเปิดใช้งานเมื่อหุ่นยนต์เข้าสู่โหมดพักเครื่องในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:

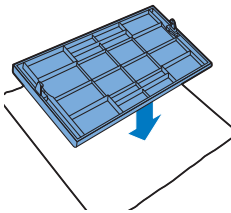
- เมื่อหุ่นยนต์หยุดทำความสะอาดเนื่องจากมีข้อผิดพลาด
- เมื่อคุณตั้งโปรแกรมเวลาการทำความสะอาดไว้สั้นๆ
- เมื่อหุ่นยนต์ไม่พบแท่นวางภายใน 20 นาที

หากมองไม่เห็นหุ่นยนต์ คุณสามารถค้นหาตำแหน่งหุ่นยนต์ได้โดยปรับมือหนึ่งครั้ง หุ่นยนต์จะตอบสนองด้วยการส่งเสียงบี๊พและด้วยการทำให้ ไอคอนทั้งหมดบนหน้าจอติดไฟสว่าง

การใช้อุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง

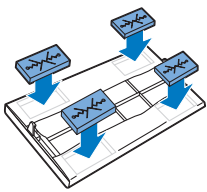
อุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งเป็นคุณลักษณะที่ช่วยให้คุณทำความสะอาดพื้นแข็งได้หมดจดด้วยที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง

หมายเหตุ: หากคุณใช้อุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง หุ่นยนต์อาจมีการติดขัดในการขามรณะประตูหรือในการปีนขึ้น ไปบนพรม

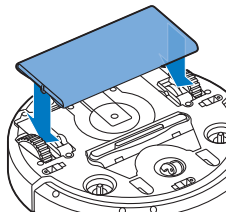


การเตรียมอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งสำหรับใช้งาน

- 1 หายหุ่นยนต์ขึ้นและวางลงบนพื้นหรือบนโต๊ะ
- 2 วางที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งลงบนโต๊ะและวางอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งลงบนที่ขีดทำความสะอาดนั้น โดยให้ส่วนยื่นสำหรับติดตั้งชี้เข้าหาตัวคุณ



- 3 พับส่วนปลายทั้งสองของที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งไว้รอบๆ อุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง และยึดที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งไว้กับอุปกรณ์เสริมนั้นโดยดันแผ่นยึดเกาะเข้าไปในร่อง
- 4 ใช้ส่วนยื่นสำหรับติดตั้งของอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดลงในช่องเปิดที่อยู่ด้านหลังล้อที่ด้านข้างของหุ่นยนต์ แล้วดันจนกระทั่งเข้าตำแหน่งโดยมีเสียงดังคลิก จากนั้น ทำแบบเดียวกันนี้อีกครั้งกับที่อีกข้างหนึ่ง
- 5 พลิกหุ่นยนต์และตั้งส่วนส่วนล่างลงบนพื้น โดยที่อุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งสัมผัสอยู่กับพื้น

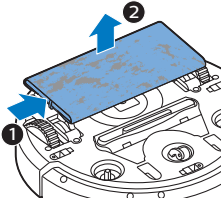


การใช้หุ่นยนต์ที่ติดตั้งอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง

เมื่อติดตั้งอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งแล้ว คุณสามารถใช้งานหุ่นยนต์ในโหมดได้ก็ได้และใช้ได้กับพื้นแข็งทุกชนิดที่ไม่ควรใช้อุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งกับพรม

การถอดอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง

- 1 ถอดอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งออกทันทีที่ขีดพื้นเสร็จเรียบร้อยแล้ว
- 2 หงายหุ่นยนต์ขึ้นและวางลงบนพื้นหรือบนโต๊ะ
- 3 ดันปลายข้างหนึ่งของอุปกรณ์เสริมที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งไปหาล้อบนอีกข้างหนึ่งของหุ่นยนต์เพื่อคลายออก จากนั้นดึงอุปกรณ์เสริมออกจากหุ่นยนต์

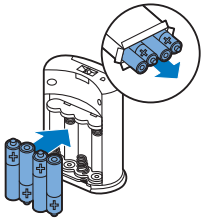
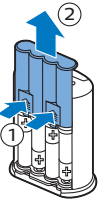


การใช้กำแพงที่มองไม่เห็น (FC8822)

การใส่แบตเตอรี่ลงในอุปกรณ์ผนังเสมือน

อุปกรณ์ผนังเสมือนทำงานโดยใช้แบตเตอรี่ขนาด AA สี่ก้อน

- 1 ดันแถบปลดที่ด้านล่างสองแถบของฝาครอบด้านหลัง (1) และเลื่อนฝาครอบด้านหลังขึ้นและถอดออกจากอุปกรณ์ผนังเสมือน (2)

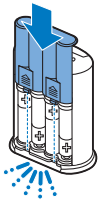


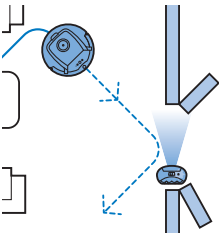
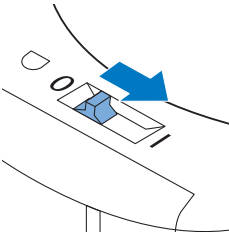
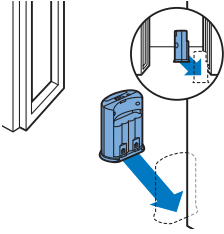
- 2 นำแบตเตอรี่ขนาด AA

ใหม่สี่ก้อนออกจากบรรจุภัณฑ์และนำมาใส่ลงในช่องใส่แบตเตอรี่ของอุปกรณ์ผนังเสมือน

หมายเหตุ: หินขั้ว + และ - ของแบตเตอรี่ไปในทิศทางที่ถูกต้อง

- 3 เลื่อนฝาครอบด้านหลังลงบนอุปกรณ์ ผนังเสมือนอีกครั้ง





การกำหนดตำแหน่งของอุปกรณ์ผนังเสมือนเพื่อจำกัดขอบเขตหุ่นยนต์

คุณสามารถใช้อุปกรณ์ผนังเสมือนเพื่อป้องกันไม่ให้หุ่นยนต์เข้าไปภายในห้องหรือพื้นที่ที่คุณไม่ต้องการ

- 1 ให้วางอุปกรณ์ไว้ยังตำแหน่งที่ไม่ต้องการให้หุ่นยนต์ข้ามเขต เช่น ที่ประตูที่เปิดไปยังห้องที่อยู่นอกขอบเขตสำหรับหุ่นยนต์
- 2 เปิดสวิตช์อุปกรณ์ผนังเสมือนโดยใช้ปุ่มเลื่อนเปิด/ปิดที่ด้านบนของอุปกรณ์
- 3 เปิดสวิตช์หุ่นยนต์เพื่อทำความสะอาดตามปกติ

- 4 เมื่อหุ่นยนต์เข้าใกล้อุปกรณ์ผนังเสมือนมากเกินไป ไฟบนอุปกรณ์ผนังเสมือนจะเริ่มกะพริบและอุปกรณ์ผนังเสมือนจะปล่อยลำแสงอินฟราเรดออกมา ลำแสงอินฟราเรดจะทำให้หุ่นยนต์เปลี่ยนทิศทางและเคลื่อนออกห่างจากอุปกรณ์ผนังเสมือน

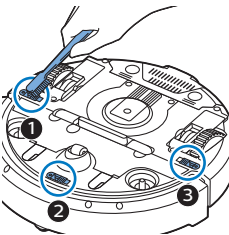
หมายเหตุ: หากคุณใช้อุปกรณ์ผนังเสมือน ควรตรวจสอบอยู่เสมอว่า แบตเตอรี่ยังคงมีพลังงานเพียงพอ คุณสามารถตรวจสอบได้โดยเปิดสวิตช์อุปกรณ์ผนังเสมือนและเปิดใหม่อีกครั้ง หากมีพลังงานเพียงพออยู่ในแบตเตอรี่ LED บนอุปกรณ์ผนังเสมือนจะติดขึ้นเป็นเวลานานๆ

การทำทำความสะอาดและบำรุงรักษา

การทำทำความสะอาดหุ่นยนต์

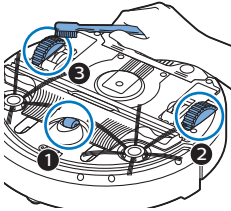
เพื่อคงไว้ซึ่งประสิทธิภาพการทำทำความสะอาดที่ดีที่สุด คุณต้องทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวน หล่น แปร่งคานขาง รวมทั้งของอุดเป็นครั้งคราว

- 1 วางหุ่นยนต์หงายขึ้นบนพื้นผิวที่แบนราบ
- 2 ใช้แปรงที่มีขนแปรงนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน) เพื่อจัดสิ่งสกปรกหรือเศษขนออกจากเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวน

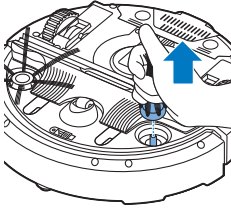


หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องทำความสะอาดเซนเซอร์เป็นประจำ หากเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวนสกปรก หุ่นยนต์อาจตรวจไม่พบพื้นต่างระดับหรือบันได

- 3 ใช้แปรงที่มีขนแปรงนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน) ในการกำจัดฝุ่นหรือเศษขุ่นจากล้อหน้าและล้อด้านหลัง

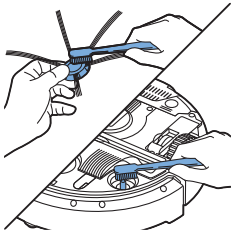


- 4 ในการทำความสะอาดแปรงด้านข้าง ให้จับขนแปรงและดึงออกจากค้ำ



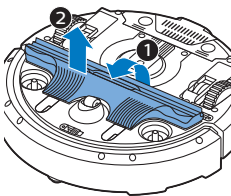
- 5 ขจัดเศษขน เส้นผม และเส้นด้ายออกจากค้ำและแปรงด้านข้างด้วยแปรงขนอ่อนนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน) หรือผ้า

- 6 ตรวจสอบแปรงด้านข้างและด้านล่างของหุ่นยนต์ว่ามีวัตถุแหลมคมที่อาจทำให้เกิดความเสียหายต่อพื้นของคุณหรือไม่

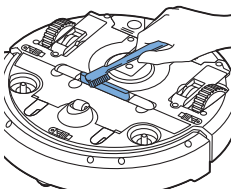


- 7 แะส่วนที่ยึดแน่นของหัวดูด TriActive XL

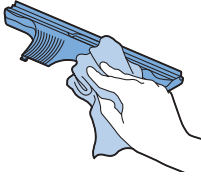
โดยสอดนิ้วเข้าไปยังตำแหน่งที่ทำเครื่องหมายด้วยลูกศร และดึงหัวดูด TriActive ออกจากหุ่นยนต์



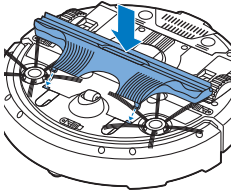
- 8 ทำความสะอาดช่องดูดฝุ่นด้วยแปรงที่มีขนนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน)



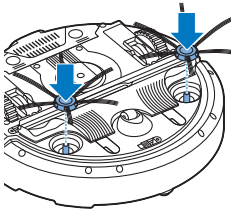
9 ขจัดสิ่งสกปรกที่มองเห็น ได้ทั้งหมดออกจากหัวดูด TriActive



10 เสียบตะขอกเกี่ยวของหัวดูด TriActive ลงในช่องทางด้านล่างของหุ่นยนต์ ดันหัวดูด TriActive กลับเข้าที่ ตรวจสอบว่าหัวดูดสามารถขยับขึ้นและลง ได้อย่างอิสระสองสามมิลลิเมตร



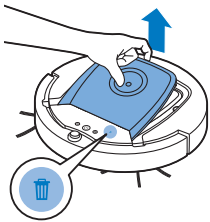
11 กดแปรงด้านล่างข้างลงไปบนแกนที่ด้านล่างของหุ่นยนต์อีกครั้ง

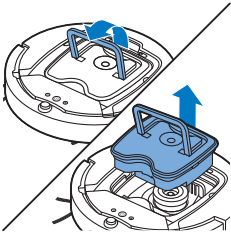


การเทฝุ่นและการทำความสะอาดถังเก็บฝุ่น

เทฝุ่นและทำความสะอาดถังเก็บฝุ่นเมื่อไฟแสดงสถานะที่เก็บฝุ่นเต็มติดค้าง

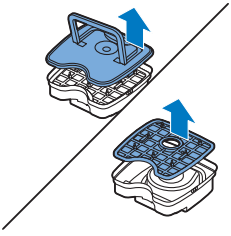
- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์เปิด/ปิดอยู่ในตำแหน่ง 'ปิด'
- 2 ถอดฝาครอบออก



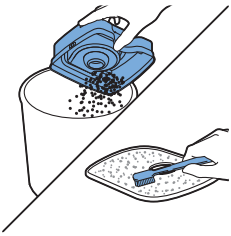


3 ดึงด้ามจับของฝาถังเก็บฟู่ขึ้น และยกถังเก็บฟู่ออกจากช่องใส่ถังเก็บฟู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณถอดหรือใส่ถังเก็บฟู่ โปรดระมัดระวัง ไม่ให้เกิดความเสียหายกับใบพัดของพัดลมมอเตอร์

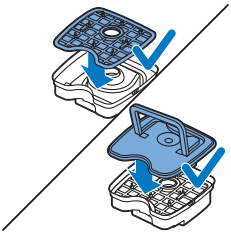


4 เปิดฝาถังเก็บฟู่ (1) ออกอย่างระมัดระวังและนำแผ่นกรองออก (2)

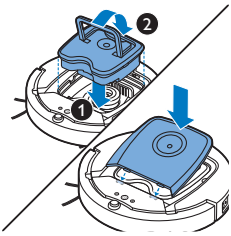


5 เขย่าถังเก็บฟู่เพื่อให้ฟู่สิ่งสกปรกที่ติดอยู่หลุดออก ทำความสะอาดแผ่นกรองและบริเวณภายในถังเก็บฟู่ด้วยผ้าหรือแปรงสีฟันที่มีขนนุ่ม นอกจากนี้ ยังควรทำความสะอาดของตุ่มฟู่ที่บริเวณด้านล่างของถังเก็บฟู่ด้วย

ข้อควรระวัง:
ห้ามทำความสะอาดถังเก็บฟู่และแผ่นกรองด้วยน้ำหรือโดยใช้เครื่องล้างจาน



6 วางแผ่นกรองกลับเข้าถังเก็บฟู่ (1) จากนั้น ปิดฝาถังเก็บฟู่ (2)



7 ใส่ถังเก็บฟู่กลับเข้าไปในช่องใส่ถังเก็บฟู่และปิดฝาปิดด้านบนตัวหุ่นยนต์

ข้อควรระวัง: ตรวจสอบให้แน่ใจว่า มีแผ่นกรองอยู่ภายในถังเก็บฟู่ หากคุณใช้หุ่นยนต์โดยที่ไม่มีแผ่นกรองอยู่ภายในถังเก็บฟู่ มอเตอร์จะชำรุดเสียหายได้

การสั่งซื้ออุปกรณ์เสริม

หากต้องการซื้ออุปกรณ์เสริมหรืออะไหล่ โปรดไปที่ www.shop.philips.com/service หรือติดต่อตัวแทนจำหน่าย Philips และคุณยังสามารถติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips ในประเทศของคุณได้อีกด้วย
(ดูที่รายละเอียดการติดต่อจากเอกสารแผ่นพับเกี่ยวกับการรับประกันทั่วโลก)

การเปลี่ยนอะไหล่

การเปลี่ยนแผ่นกรอง

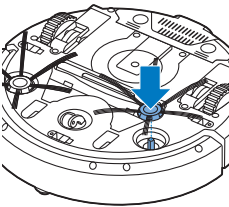
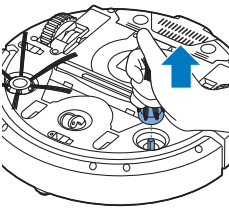
ควรเปลี่ยนแผ่นกรองหากสกปรกมากหรือชำรุด
คุณสามารถสั่งซื้อชุดแผ่นกรองใหม่ได้โดยหมายเลขรุ่น FC8066
สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับวิธีถอดแผ่นกรองออกจากถังเก็บฝุ่นและวิธีใส่แผ่นกรองในถังเก็บฝุ่น โปรดดูส่วน 'การเทฝุ่นและทำความสะอาดถังเก็บฝุ่น' ในบท 'การทำความสะอาดและการบำรุงรักษา'

การเปลี่ยนแปรงด้านข้าง

ควรเปลี่ยนแปรงด้านข้างหลังจากการใช้ไปเป็นระยะเวลาหนึ่งเพื่อการทำมาสะอาดได้อย่างมีประสิทธิภาพ

ควรเปลี่ยนแปรงด้านข้างอยู่เสมอเมื่อสังเกตเห็นร่องรอยของการสึกหรอหรือชำรุด
เรายังขอแนะนำให้คุณเปลี่ยนแปรงด้านข้างทั้งสองแปรงในคราวเดียวกันอีกด้วย
คุณสามารถสั่งซื้ออะไหล่แปรงด้านข้างได้ในรูปแบบของชุดอะไหล่สำรอง FC8068
ชุดอะไหล่ก็ยังประกอบด้วยแผ่นกรองสองแผ่นและที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งอีกสามแผ่น

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์เปิด/ปิดอยู่ในตำแหน่ง 'ปิด'
- 2 ในการเปลี่ยนแปรงด้านข้าง ให้จับที่ขนแปรงตัวเก่าแล้วดึงออกจากด้าม



- 3 ดันแปรงด้านข้างตัวใหม่ลงบนด้าม

การเปลี่ยนที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง

คุณสามารถสั่งซื้อที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งใหม่ได้ ซึ่งเป็นส่วนประกอบอยู่ในชุดอะไหล่สำรอง FC8068 ชุดอะไหล่ก็ยังประกอบด้วยแปรงด้านข้างสองอันและแผ่นกรองอีกสองแผ่น

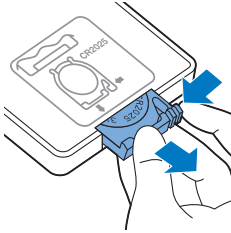
การเปลี่ยนแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลนี้ใช้งานแบตเตอรี่รูปเหรียญ CR2025

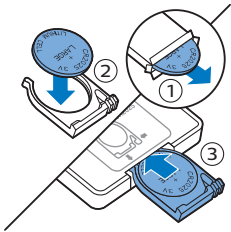
ควรเปลี่ยนแบตเตอรี่เมื่อหุ่นยนต์ไม่มีการตอบสนองเวลาที่คุณกดปุ่มบนรีโมทคอนโทรล

1 ให้คว่ำรีโมทคอนโทรลลง

กดปุ่มปลดล็อกที่ช่องใส่แบตเตอรี่พร้อมกับเลื่อนช่องใส่แบตเตอรี่ออกจากรีโมทคอนโทรล



2 แกะแบตเตอรี่ที่หมดแล้วออกจากช่องใส่แบตเตอรี่และใส่แบตเตอรี่ใหม่ลงในช่องใส่แบตเตอรี่ จากนั้น เลื่อนช่องใส่แบตเตอรี่กลับเข้าที่ในรีโมทคอนโทรล



การเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

ควรเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ใหม่ของหุ่นยนต์โดยวิศวกรบริการที่มีคุณสมบัติเหมาะสมเท่านั้น นำหุ่นยนต์ไปเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่ศูนย์บริการที่ได้รับการรับรองโดย Philips

เมื่อคุณไม่สามารถชาร์จไฟได้อีกหรือเมื่อพลังงานหมดเร็ว

คุณสามารถดูรายละเอียดการติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips

ในประเทศของคุณได้ในเอกสารแนบเกี่ยวกับการรับประกันทั่วโลก

การรีไซเคิล



- สัญลักษณ์นี้หมายความว่าไม่ควรทิ้งผลิตภัณฑ์นี้ร่วมกับขยะภายในบ้านทั่วไป (2012/19/EU)



- สัญลักษณ์นี้หมายความว่าผลิตภัณฑ์นี้มีแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟใหม่ได้ในตัวซึ่งไม่ควรทิ้งร่วมกับขยะภายในบ้านทั่วไป (2006/66/EC)

เราขอแนะนำให้คุณนำผลิตภัณฑ์ของคุณไปยังศูนย์รวบรวมอย่างเป็นทางการ หรือศูนย์บริการของ Philips เพื่อทำการถอดแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟใหม่ ได้ออกโดยผู้ที่มีความชำนาญ

- ปฏิบัติตามกฎหมายในประเทศของคุณสำหรับชุดผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์

รวมทั้งนำแบตเตอรี่ที่ชาร์จใหม่ ได้ในแต่ละชุด

การทิ้งอย่างถูกวิธีจะช่วยป้องกันไม่ให้เกิดผลกระทบต่อสิ่งแวดล้อมและสุขภาพของมนุษย์

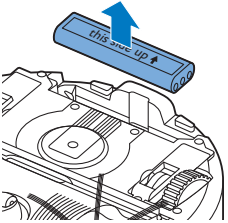
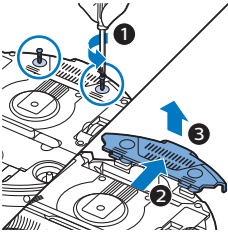
การถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

คำเตือน: เพียงถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้เมื่อทั้งเครื่อง
ต้องแน่ใจว่าไม่มีประจุเหลืออยู่ในแบตเตอรี่ที่จะถอดออก

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

คุณยังสามารถนำหุ่นยนต์ไปที่ศูนย์บริการของ Philips เพื่อทำการถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้
ติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips ในประเทศของคุณเพื่อขอรับที่อยู่ของศูนย์บริการที่อยู่ใกล้คุณ

- 1 เริ่มการทำงานของหุ่นยนต์จากตำแหน่งภายในห้อง ไม่ใช้จากแท่นวาง
- 2 ปล่อยให้หุ่นยนต์ทำงานจนกว่าแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟจะหมด
เพื่อแน่ใจว่าได้ใช้พลังงานจนหมดจริงๆ ก่อนที่คุณจะถอดแบตเตอรี่ทิ้ง
- 3 ถอดสกรูของฝาปิดของแบตเตอรี่ออก และถอดฝ้อออก



- 4 ยกแบตเตอรี่ที่ชาร์จไฟได้ ออกและปลดสาย
- 5 นำหุ่นยนต์และแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ ไปยังจุดเก็บรวบรวมขยะที่เป็นอุปกรณ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์

การแก้ปัญหา

บทนี้ ได้รวบรวมปัญหาทั่วไปเกี่ยวกับเครื่องซึ่งคุณอาจพบได้

หากยังไม่สามารถแก้ไขปัญหาตามข้อมูลด้านล่างได้ โปรดดูรายการคำถามที่พบบ่อยที่
www.philips.com/support หรือติดต่อศูนย์บริการลูกค้าในประเทศของคุณ

การแก้ปัญหา

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
หุ่นยนต์ไม่ยอมเริ่มต้นทำความสะอาดเวลาที่ฉันกดปุ่มเริ่ม/หยุด	แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ ไม่มีพลังงาน	ชาร์จไฟแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ (ดูบท 'การเตรียมเพื่อใช้งาน')
	เสียบปลั๊กไฟขนาดเล็กเข้ากับช่องเสียบบนหุ่นยนต์	หุ่นยนต์ไม่ยอมทำงานเมื่อต่อเข้ากับแหล่งจ่ายไฟ แต่จะทำงานเฉพาะเมื่อใช้พลังงานจากแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้เท่านั้น ดังนั้น จึงควรถอดอะแดปเตอร์ออกจากหุ่นยนต์และแหล่งจ่ายไฟอยู่เสมอก่อนใช้งาน
	สวิทช์เปิด/ปิดอยู่ในตำแหน่ง 'เปิด' (I)	กดสวิทช์เปิด/ปิดเครื่อง กดปุ่มเริ่ม/หยุดบนหุ่นยนต์หรือรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มต้นการทำงานที่ความสะดวก
ไฟแสดงสถานะเตือนกะพริบอย่างรวดเร็ว	ล้ออย่างน้อยหนึ่งด้านติด	ตั้งสวิทช์เปิด/ปิดเครื่องให้อยู่ที่ 'ปิด' นำเศษขน เส้นผม ด้าย หรือสายใดๆ ที่ไปติดอยู่ที่ระบบกันสะเทือนของล้อออก
	แปรงด้านข้างอย่างน้อยหนึ่งด้านติด	ทำความสะอาดแปรงด้านข้าง (ดูได้จากบท 'การทำความสะอาดและการบำรุงรักษา')
	ไม่มีฝาครอบด้านบนหรือปิดอย่างไม่ถูกต้อง	เมื่อไม่มีฝาปิดด้านบน หรือไม่ได้ปิดฝาอย่างถูกต้อง หุ่นยนต์จะไม่ทำงาน ให้ปิดฝาด้านบนหุ่นยนต์อย่างถูกต้อง
	กันชนติด	กดปุ่มเริ่ม/หยุด ยกหุ่นยนต์ขึ้นเพื่อให้กันชนหายติดขัด วางหุ่นยนต์ให้ห่างจากสิ่งกีดขวางและกดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อทำความสะอาดต่อไป
	หุ่นยนต์ถูกยกขึ้นขณะทำความสะอาด	กดปุ่มเริ่ม/หยุด วางหุ่นยนต์ลงบนพื้น จากนั้น กดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อให้หุ่นยนต์ทำความสะอาดต่อไป

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
หุ่นยนต์ทำความสะอาดไม่ถูกต้อง	ขนของบางอย่างน้อยหนึ่งข้างหักหรืองอ	แช่แปรงไว้ในน้ำอุ่นสักครู่หนึ่ง หากยังไม่สามารถทำให้ขนแปรงคืนสภาพ ให้เปลี่ยนแปรงด้านข้าง (โปรดดูบท 'การเปลี่ยน')
	แผ่นกรองในภาชนะเก็บฝุ่นสกปรก	ทำความสะอาดแผ่นกรองในถังเก็บฝุ่นโดยใช้ผ้าหรือแปรงสีฟันขนนุ่ม คุณยังสามารถทำความสะอาดแผ่นกรองและถังเก็บฝุ่นด้วยเครื่องดูดฝุ่นธรรมดาโดยตั้งค่าแรงดูดที่ต่ำ
		หากลักษณะการปิดหรือดูดฝุ่นไม่อาจทำให้แผ่นกรองสะอาดได้ ให้เปลี่ยนแผ่นกรองใหม่ เราขอแนะนำให้คุณเปลี่ยนแผ่นกรองอย่างน้อยปีละครั้ง
	ช่องดูดฝุ่นใต้เครื่องภาชนะเก็บฝุ่นอุดตัน	ทำความสะอาดช่องดูดฝุ่น (ดูได้จากบท 'การทำความสะอาดและการบำรุงรักษา')
	ล้อหน้าติดเส้นผมหรือฝุ่นผงอื่นๆ	ทำความสะอาดล้อหน้า (ดูได้จากบท 'การทำความสะอาดและการบำรุงรักษา')
หุ่นยนต์ทำความสะอาดพื้นผิวสีมืดหรือพื้นผิวที่มันเงามาก ทำให้เซนเซอร์ตรวจจับการวางหล่นทำงาน เป็นเหตุให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในรูปแบบที่ผิดปกติ		กดปุ่มเริ่ม/หยุด แล้วย้ายหุ่นยนต์ไปยังพื้นส่วนที่มีสีอ่อนกว่า หากยังคงประสบปัญหาแมบนพื้นที่มีสีอ่อนลง โปรดไปที่ www.philips.com/support หรือติดต่อศูนย์บริการลูกค้าในประเทศของคุณ
หุ่นยนต์ทำความสะอาดบนพื้นที่สะท้อนแสงแดดคอนกรีต ดินเหนียว จึงทำให้เซนเซอร์ตรวจจับการวางหล่นทำงานและทำให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในรูปแบบที่ผิดปกติ		ปิดม่านเพื่อป้องกันแสงแดดไม่ให้ส่องเข้ามาในห้อง นอกจากนี้ คุณยังสามารถเริ่มต้นทำความสะอาดเวลาที่แสงแดดอ่อนลงกว่านั้น ได้
ไม่สามารถชาร์จแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้หรือแบตเตอรี่หมดอย่างรวดเร็ว	แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้หมดอายุ- การใช้งาน	เปลี่ยนแบตเตอรี่ที่ชาร์จใหม่ได้ (ดูได้จากบท 'การเปลี่ยนอะไหล่')
แบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลหมดเร็วเกินไป	คุณอาจใส่แบตเตอรี่ไม่ถูกต้องประเภท	สำหรับรีโมทคอนโทรลนี้ จำเป็นต้องใช้แบตเตอรี่รูปสี่เหลี่ยม CR2025 หากยังคงประสบปัญหา ไปที่ www.philips.com/support หรือติดต่อศูนย์บริการลูกค้าในประเทศของคุณ
หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในลักษณะวนเป็นวงกลม	หุ่นยนต์อยู่ในโหมดทำความสะอาดเฉพาะจุด	ลักษณะเช่นนี้ถือเป็นเหตุการณ์ปกติ โหมดเคลื่อนที่เฉพาะจุดเปิดใช้งานเพื่อการทำความสะอาดอย่างหมัดจุดเมื่อตรวจพบว่ามีฝุ่นบนพื้นเยอะ โหมดนี้ยังเป็นส่วนหนึ่งของโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติอีกด้วย หลังจากผ่านไปประมาณหนึ่งนาที หุ่นยนต์จะกลับสู่รูปแบบการทำความสะอาดปกติต่อไป คุณยังสามารถหยุดโหมดเคลื่อนที่โดยเลือกโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติบนรีโมทคอนโทรล

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
หุ่นยนต์หาตำแหน่งไม่พบ	มีพื้นที่ไม่เพียงพอสำหรับให้หุ่นยนต์ขับเคลื่อนมาหาตำแหน่ง	ควรพยายามหาตำแหน่งอื่นสำหรับวางตำแหน่งดู 'การติดตั้งตำแหน่ง' ในบท 'การเตรียมตัวก่อนใช้งาน'
	หุ่นยนต์ยังคงค้นหาตำแหน่งอยู่	ให้เวลาหุ่นยนต์ประมาณ 20 นาที เพื่อที่จะกลับไปยังตำแหน่ง
	หุ่นยนต์ไม่ได้รับทำงานจากตำแหน่ง	หากต้องการให้หุ่นยนต์กลับสู่ตำแหน่งหลังจากการทำความสะอาดสะอาด ให้เริ่มต้นการทำงานของหุ่นยนต์จากตำแหน่ง
หุ่นยนต์ส่งเสียงบี๊พเมื่ออยู่บนตำแหน่ง	คุณพยายามชาร์จหุ่นยนต์โดยที่สวิตช์เปิด/ปิดอยู่ในตำแหน่งปิด	กดสวิตช์เปิด/ปิดเพื่อเปิดหุ่นยนต์

รหัสข้อผิดพลาด

รหัสข้อผิดพลาด	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
E1	ลัดดีด	นำหุ่นยนต์ออกจากสิ่งกีดขวางและกดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อทำความสะอาดต่อ
E2	ฝ่าด้านบนหรือถึงเก็บฝุ่นจัดวางไม่มเขาคี	จัดวางถึงเก็บฝุ่นและปิดฝ่าด้านบนหุ่นยนต์ให้ถูกต้อง รหัสข้อผิดพลาดหายไปจากหน้าจอโดยอัตโนมัติ
E3	กันชนติด	นำหุ่นยนต์ออกจากสิ่งกีดขวาง รหัสข้อผิดพลาดหายไปจากหน้าจอโดยอัตโนมัติ
E4	หุ่นยนต์ยกตัวขึ้นจากพื้น	นำหุ่นยนต์กลับไปวางลงบนพื้นเพื่อให้รหัสข้อผิดพลาดหายไป
E5	พื้นมีสิ่งข่มมากเกินไป	นำหุ่นยนต์มาวางบนพื้นที่มีสิ่งข่มน้อยกว่า ทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวน
E6	ไลเบตเตอร์ไม่ถูกต้อง	อ่านคำแนะนำใน 'การไลเบตเตอร์แบบชาร์จใหม่ได้ในหุ่นยนต์' ในบท 'ก่อนใช้งานครั้งแรก'
	ข้อผิดพลาดในการชาร์จ	ตรวจสอบว่าสวิตช์เปิด/ปิดอยู่ในตำแหน่ง 'เปิด' เมื่อหุ่นยนต์อยู่บนตำแหน่ง

簡介

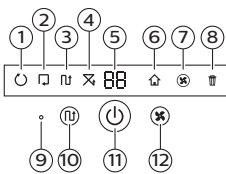
感謝您購買本產品。歡迎來到飛利浦的世界！為充分享受飛利浦為您提供的好處，請至下列位址註冊產品：www.philips.com/welcome。

一般描述

- 1 集塵盒蓋把手
- 2 集塵盒蓋
- 3 濾網
- 4 集塵盒
- 5 頂蓋
- 6 錯誤碼表
- 7 風扇
- 8 緩衝墊
- 9 機座感測器
- 10 電源開關
- 11 前輪
- 12 側邊刷毛驅動軸
- 13 掉落感測器
- 14 輪子
- 15 吸塵開口
- 16 TriActive 特大全方位三效合一吸頭
- 17 側邊刷毛
- 18 乾擦拭布固定塊
- 19 乾擦拭布固定座
- 20 乾擦拭布
- 21 電池固定座
- 22 遙控器
- 23 隱形牆壁 (FC8822)
- 24 機座
- 25 電源轉換器
- 26 小插頭

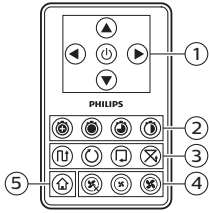
顯示幕與遙控器

自動吸塵機器人的顯示幕



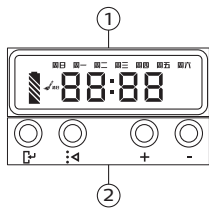
- 1 螺旋模式指示燈
- 2 沿牆模式指示燈
- 3 鋸齒形模式指示燈
- 4 隨機模式指示燈
- 5 清潔時間
- 6 返回機座圖示
- 7 風扇速度指示燈
- 8 垃圾桶已滿指示燈
- 9 聲音感測器
- 10 模式選擇按鈕
- 11 開始/停止按鈕
- 12 風扇速度按鈕

遙控器



- 1 操控按鈕與開始/停止
- 2 清潔時間按鈕
- 3 清潔模式按鈕
- 4 風扇速度按鈕
- 5 返回機座按鈕

機座控制面板



- 1 包含時間、日期與程序指示的顯示幕
- 2 調整與設定按鈕

自動吸塵機器人運作方式

自動吸塵機器人清潔項目

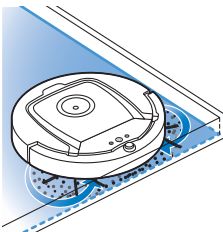
自動吸塵機器人類備絕佳清潔功能，能協助您清理您的居家地板，特別適合清理硬質地板，例如木質、磁磚、亞麻地板。若用於清潔地毯或毛毯等軟質地板，可能會發生問題。若在地毯或毛毯上使用自動吸塵機器人，則初次使用時請待在附近，查看自動吸塵機器人是否適用於該類型地板。自動吸塵機人清理深色或亮面硬質地板時，也請在旁監看。

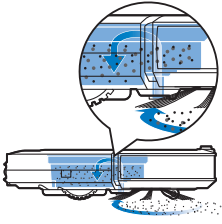
自動吸塵機器人清潔方式

清潔系統

自動吸塵機器人採用 3 步驟清潔系統，有效清潔您的地板。

- 兩側刷毛可協助自動吸塵機器人清潔角落與牆緣，亦可將灰塵掃離地板，並把灰塵移向吸塵開口。



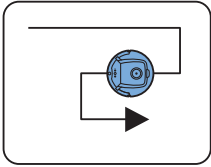


- 自動吸塵機器人透過吸力將灰塵由吸塵開口吸入集塵盒中。
- 配備乾擦拭布固定座的自動吸塵機器人可利用乾擦拭布徹底清潔硬質地板。

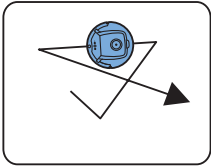
清潔模式

啟用自動清潔模式時，自動吸塵機器人會依循自動的清潔模式順序，徹底清潔房間內所有區域。所採用的清潔模式包括：

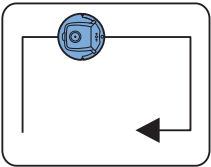
- 1 Z 字形模式或鋸齒形模式



- 2 隨機模式



- 3 沿牆模式



- 4 螺旋模式

啟用自動清潔模式時，自動吸塵機器人會依循固定順序使用以下模式：Z 字形模式、隨機模式、沿牆模式及螺旋模式。

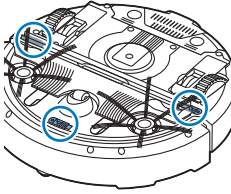
當自動吸塵機器人完成此模式順序之後，會重新由 Z 字形模式開始移動。自動吸塵機器人繼續使用此模式順序清潔房間，直到充電式電池電量不足或手動關閉為止。

如果自動吸塵機器人在清潔過程中偵測到特別髒污的區域，將會切換為螺旋模式及高速風扇速度，以確保徹底清除髒污。

注意：您也可以按下遙控器上適當的按鈕，直接選擇個別模式。手動選擇的模式運作時間只有幾分鐘。之後，自動吸塵機器人就會切回自動清潔模式。

如需詳細資訊，請參閱「使用自動吸塵機器人」單元的「清潔模式」一節。

自動吸塵機器人如何避開高度落差



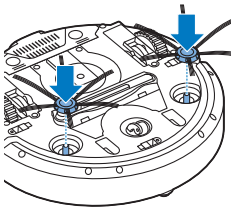
自動吸塵機器人底部有三個掉落感測器。它使用這些掉落感測器偵測及避開高度落差，例如樓梯。

注意：自動吸塵機器人移動時會稍微超過高度落差的邊緣，此屬正常現象，因為其前方的掉落感測器位於緩衝墊後方。

注意事項：有時，掉落感測器可能會偵測不到樓梯或其他高度落差。因此，在前幾次使用以及在靠近樓梯或其他有高度落差的地點使用時，請謹慎監視自動吸塵機器人。請務必定期清潔掉落感測器，以確保自動吸塵機器人可持續偵測高度落差（相關說明請參閱「清潔與維護」單元）。

第一次使用前

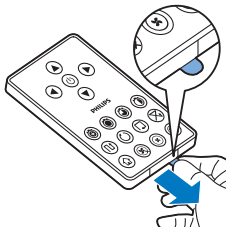
安裝側邊刷毛



- 1 拆開側邊刷毛包裝，將自動吸塵機器人上下顛倒放置在桌面或地板上。
- 2 將側邊刷毛推入自動吸塵機器人底部的驅動軸上。

注意：請確定您正確安裝側邊刷毛。將它們推到驅動軸上，直到聽到卡入定位的聲音為止。

取出遙控器的拉片

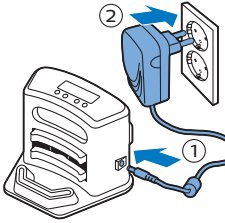


遙控器使用 CR2025 硬幣形電池。此電池受到保護拉片的保護，使用前請移除保護拉片。

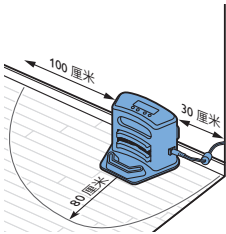
- 1 將電池保護拉片從遙控器的電池槽內拉出。您現在可以開始使用遙控器。

使用前準備

安裝機座



- 1 將轉換器的小插頭插入機座上的插座 (1)，然後將轉換器插入電源插座 (2)。
 - 機座的顯示幕會亮起。
- 2 將機座靠牆擺放在平穩的水平地面上。



注意：請確認機座前方 80 公分、右方 30 公分與左方 100 公分內沒有任何障礙物或高度落差。

提示：為確保機座穩定位於選定位置，請用螺絲或兩條雙面膠帶將其確實固定於牆壁。

充電

首次充電時及自動吸塵機器人的充電式電池電力耗盡後，充電時間為四小時。

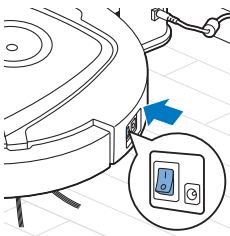
自動吸塵機器人有兩種充電方式：

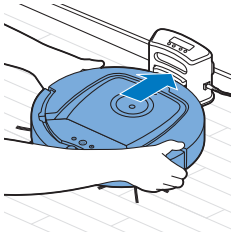
- 使用期間可手動或自動在機座上充電；
- 將自動吸塵機器人連接至電源加以充電。

注意：充電式電池充飽電後，自動吸塵機器人可進行清潔達 100 分鐘

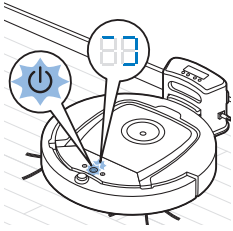
在機座上充電

- 1 按下電源開關，開啟自動吸塵機器人電源。



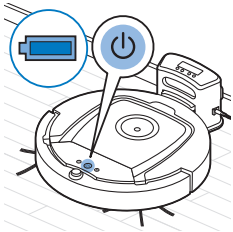


2 將自動吸塵機器人放在已插電的機座上。



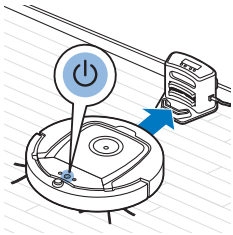
3 開始/停止按鈕開始閃爍。

注意：因為這是您第一次為自動吸塵機器人充電，因此顯示幕會顯示開機指示燈。



4 當電池充飽電力後，開始/停止按鈕會持續亮燈。

使用期間自動充電

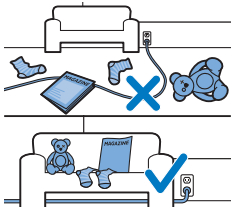


1 當自動吸塵機器人完成清潔或剩下 15% 電力時，將自動搜尋機座以進行充電。

當自動吸塵機器人搜尋機座時，開始/停止按鈕燈號會變成橘色。

2 當電池充飽電力後，開始/停止按鈕會持續亮燈。

清潔房間前的準備工作

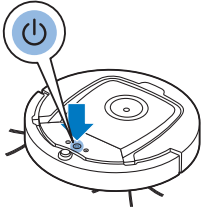


在啟動自動吸塵機器人進行清潔工作前，請確認您已將地板上所有鬆動和易碎的物品取走。也請移除地板上的所有纜線、電線及導線。

使用自動吸塵機器人

開始和停止

- 1 將自動吸塵機器人側面的電源開關設定至「開」(on) 的位置。
- 2 按壓開始/停止按鈕。
 - 您可以按下自動吸塵機器人的開始/停止按鈕。



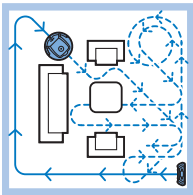
- 您也可以按下遙控器上的開關按鈕。

- 3 開始/停止按鈕將持續亮起，自動吸塵機器人將開始清潔。

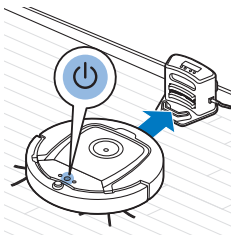


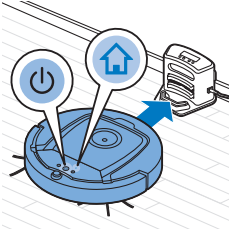
- 4 自動吸塵機器人將以自動清潔模式進行清潔，直到電池電力不足為止。在自動清潔模式下，則會依照 Z 字形、隨機、沿牆及螺旋模式順序重複執行清潔。

注意：若要選擇個別模式，請按下遙控器上的其中一顆模式按鈕。如需詳細資訊，請參閱「清潔模式選擇」一節。



- 5 當電池電力不足時，開始/停止按鈕將變為橘色，自動吸塵機器人會尋找機座以進行充電。
- 6 您也可以按下開始/停止按鈕以中斷或停止清潔作業。如果您再次按下開始/停止按鈕，而且充電式電池仍有足夠的電力，自動吸塵機器人將以自動清潔模式繼續清潔。



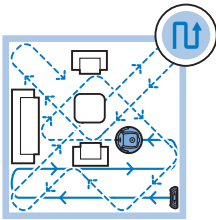


- 7 在充電式電池電力尚未不足前，若要讓自動吸塵機器人返回機座，請按下遙控器上的返回機座按鈕。自動吸塵機器人顯示幕的返回機座圖示將亮起，自動吸塵機器人將會返回機座。

清潔模式選擇

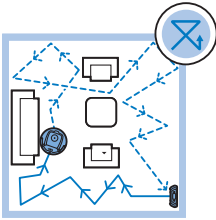
此款自動吸塵機器人在自動清潔模式旁有四種個別清潔模式，只要按下遙控器上的適當按鈕即可啟動各個模式。

注意：手動選擇的模式運作時間只有幾分鐘。之後，自動吸塵機器人就會切回自動清潔模式。



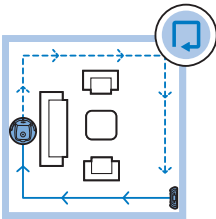
Z 字形模式

使用 Z 字形模式時，自動吸塵機器人會在房內以 Z 字形環形路線清潔大面積區域。



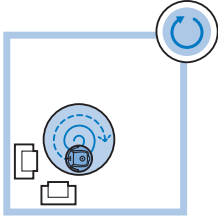
隨機模式

使用此模式時，自動吸塵機器人會以直線和交叉移動的混合模式清潔房間。



沿牆模式

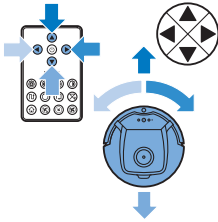
使用此模式時，自動吸塵機器人會沿著房間牆壁清潔，讓牆壁邊緣區域更加乾淨。



螺旋模式

使用此模式時，自動吸塵機器人會以螺旋形清潔小面積的區域。如果灰塵偵測感測器偵測到髒污，自動吸塵機器人會將風扇自動切換至高速。

手動操縱

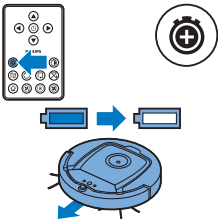


- 1 利用位於遙控器開始/停止按鈕的上方、下方、左邊、右邊的箭頭按鈕，操縱自動吸塵機器人於房內清潔。

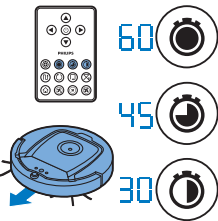
注意：在靠近高度落差與樓梯的位置，若以手動方式操作自動吸塵機器人，請特別小心。

注意：吸塵功能與側邊刷毛只有在自動吸塵機器人向前移動時才有作用。向左、向右或後退按鈕僅用於操作自動吸塵機器人。

使用清潔時間按鈕



- 依預設，自動吸塵機器人將以自動清潔模式進行清潔，直到充電式電池電力不足為止。然後自動吸塵機器人會自動返回其機座。如果您選擇其中一個其他清潔時間(參閱下方)，只要按下遙控器上的最大清潔時間按鈕，即可切換回預設模式。



- 遙控器上的其他清潔時間按鈕可讓您將自動吸塵機器人的運作時間分別設定為 60、45 及 30 分鐘。清潔時間結束後，自動吸塵機器人將返回機座。顯示幕上的返回機座圖示將會亮起。
- 如果您不希望自動吸塵機器人在清潔時間結束時返回機座，請按兩次清潔時間按鈕。顯示幕上的返回機座圖示隨即消失。清潔時間結束，機器人就會停止。

操作機座

設定時間與當週日次

如果您要使用清潔程序，您必須先在機座的顯示幕上設定時鐘時間與當週日次。

注意：有關以下步驟的圖片，請參閱本手冊背面的頁面。

- 1 按下設定按鈕。設定模式指示燈與時鐘時間指示燈開始閃爍。
- 2 按一下選擇按鈕。小時指示燈開始閃爍。
- 3 使用遙控器上的 + 和 - 按鈕設定小時，顯示幕上會出現設定的小時。
- 4 按下選擇按鈕確認設定的小時。分鐘指示燈開始閃爍。
- 5 使用遙控器上的 + 和 - 按鈕設定分鐘。顯示幕上會出現設定的分鐘。
- 6 按下選擇按鈕確認設定的分鐘。表示星期日的「Su」字樣開始閃爍。
- 7 使用遙控器上的 + 和 - 按鈕設定目前當週的日次。
- 8 按下選擇按鈕確認設定的當週日次。
- 9 按下設定按鈕確認時間與當週日次設定。設定模式指示燈與時鐘時間指示燈皆停止閃爍並穩定常亮。

設定清潔時間

如果您已在機座的顯示幕上設定時鐘時間與當週日次，即可設定自動吸塵機器人的清潔時間。

注意：有關以下步驟的圖片，請參閱本手冊背面的頁面。

程序選項如下：

程序	顯示幕指示狀態
每天清潔	全天清潔指示燈亮起
週間清潔	週一至週五指示燈亮起
連續 2 日清潔	2 天指示亮起，例如週五與週六
每週清潔 1 天	選定的日子將會亮起

- 1 按下設定按鈕。設定模式指示燈與清潔程序指示燈開始閃爍。
- 2 按一下選擇按鈕。小時指示燈開始閃爍。
- 3 使用遙控器上的 + 和 - 按鈕設定小時。顯示幕顯示設定的小時。
- 4 按下選擇按鈕確認設定的小時。分鐘指示燈開始閃爍。
- 5 使用遙控器上的 + 和 - 按鈕設定分鐘。顯示幕上會出現設定的分鐘。
- 6 按下選擇按鈕確認設定的分鐘。表示星期日的「Su」字樣開始閃爍。
- 7 使用遙控器上的 + 與 - 按鈕以切換清潔程序 (請參閱上表的可用程序選項)。
- 8 按下選擇按鈕確認選擇的程序。
- 9 按下設定按鈕確認程序設定。設定模式指示燈與清潔程序指示燈皆停止閃爍並穩定常亮。
- 10 當您設定清潔程序之後，顯示幕將顯示清潔程序指示燈與選定的清潔日子。如果您讓自動吸塵機器人待機並且充電式電池已充滿電力，自動吸塵機器人會在設定進行清潔日子的時間開始清潔。

風扇速度按鈕

您可以使用風扇速度按鈕將風扇速度調至高速或關閉風扇。預設設定為一般風扇速度。



- 1 按下此按鈕以關閉風扇
- 2 按下此按鈕開啟風扇以一般速度運轉。
- 3 高速風扇按鈕可提高風扇速度。

拍掌回應

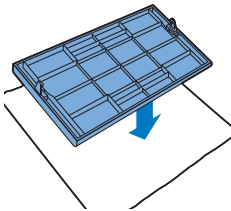
當自動吸塵機器人在以下情況進入休眠模式時，將會啟用拍掌回應功能：

- 因為錯誤而停止清潔時
- 設定了較短的清潔時間時
- 在 20 分鐘內找不到機座時

如果您看不到自動吸塵機器人時，拍掌一下便可以找到它。自動吸塵機器人會以嗶聲回應，並在顯示幕上亮起所有圖示。

使用乾擦拭布附件

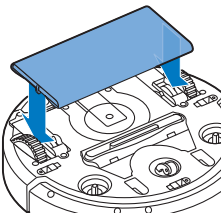
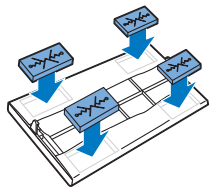
乾擦拭布附件可讓您使用乾擦拭布清潔硬質地板。



注意： 如果您使用乾擦拭布附件，自動吸塵機器人可能會無法跨越門檻或爬上地毯。

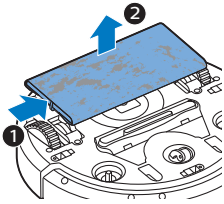
準備乾擦拭布附件以供使用

- 1 將自動吸塵機器人上下顛倒放置在地板上或桌上。
- 2 將乾擦拭布放在桌上，再將乾擦拭布附件放在擦拭布上，讓固定突耳朝向自己。
- 3 將乾擦拭布的两端折起，包覆乾擦拭布附件，然後將固定塊壓入凹處，以便將乾擦拭布固定在附件上。
- 4 將乾擦拭布附件的固定突耳插入自動吸塵機器人一側輪子的後方開口，然後將其壓下直到聽到卡入定位的喀噠聲。接著在另一側重複這些動作。
- 5 翻轉自動吸塵機器人並將其放在地板上，使輪子與乾擦拭布附件接觸地板。



使用已安裝乾擦拭布附件的自動吸塵機器人

在已安裝乾擦拭布附件的情況下，您可在所有硬質地板上以任何模式使用自動吸塵機器人。請勿在地毯或毛毯上使用乾擦拭布附件。



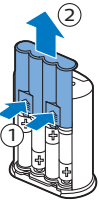
拆卸乾擦拭布附件

- 1 在擦拭完地板之後立刻拆卸乾擦拭布附件。
- 2 將自動吸塵機器人上下顛倒放置在地板上或桌上。
- 3 將乾擦拭布附件的一端壓向自動吸塵機器人另一側的輪子，藉此鬆開附件。然後將附件拉出自動吸塵機器人。

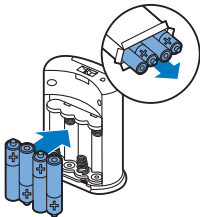
使用隱形牆壁 (FC8822)

將電池放入虛擬牆壁裝置

虛擬牆壁裝置使用四個 AA 電池運作。

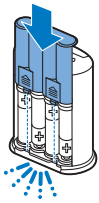


- 1 壓下背蓋 (1) 底部的兩個釋放拉片，將背蓋朝上滑動並從虛擬牆壁裝置 (2) 取下。

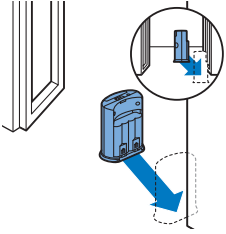


- 2 從包裝中取出四個 AA 電池並插入虛擬牆壁裝置的電池槽。

注意：請確定電池的 + 和 - 極方向正確無誤。



- 3 將背蓋再次滑動裝回到虛擬牆壁裝置上。



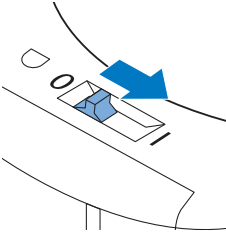
放置虛擬牆壁裝置以阻擋自動吸塵機器人

您可以使用虛擬牆壁裝置以避免自動吸塵機器人進入您不希望它進入的房間或區域。

1 將虛擬牆壁裝置放置在您不希望自動吸塵機器人通過的地點，例如禁止自動吸塵機器人進入的敞開房門。

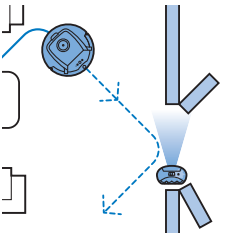
2 利用虛擬牆壁裝置頂部的開關滑桿以開啟其電源。

3 開啟自動吸塵機器人的電源以進行一般清潔作業。



4 當自動吸塵機器人接近虛擬牆壁裝置時，虛擬牆壁裝置上的燈號將開始閃爍，並且將會射出紅外線光束。此紅外線光束可使自動吸塵機器人變更路線並避開虛擬牆壁裝置。

注意：如果您使用虛擬牆壁裝置，請定期檢查其電池電力是否足夠。您可以將虛擬牆壁的電源關閉之後再重新開啟，藉此檢查電力。如果電池有足夠的電力，虛擬牆壁裝置上的 LED 燈號將會短暫亮起。



清潔與維護

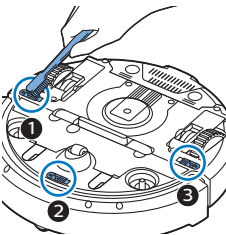
清潔自動吸塵機器人

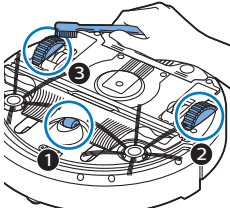
為了維持良好的清潔效能，您必須不時清潔掉落感測器、輪子、側邊刷毛以及吸塵開口。

1 將自動吸塵機器人上下顛倒放置在平坦的表面上

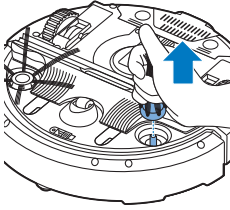
2 使用軟毛刷子 (例如：牙刷) 清理掉落感測器的灰塵或毛絮。

注意：請務必定期清潔掉落感測器。如果掉落感測器髒污，自動吸塵機器人可能無法偵測高度落差或樓梯。

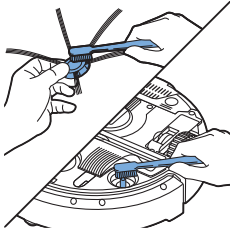




3 使用軟毛刷子 (例如：牙刷) 清除前輪和側輪的灰塵或毛絮。

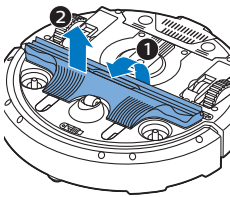


4 若要清潔側邊刷毛，請抓住刷毛並將其從驅動軸拉出。

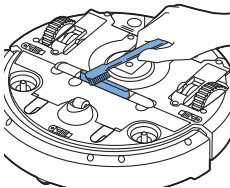


5 使用軟毛刷子 (例如：牙刷) 或軟布將毛絮、毛髮和絲線自驅動軸和側邊刷毛上移除。

6 檢查側邊刷毛和自動吸塵機器人底部是否有任何可能損壞地板的尖銳物體。

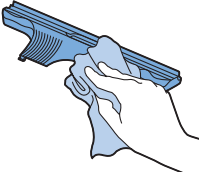


7 將手指插入標有箭頭的地方，解開 TriActive 特大全方位三效合一吸頭的卡榫，並將 TriActive 吸頭從自動吸塵機器人拉出。

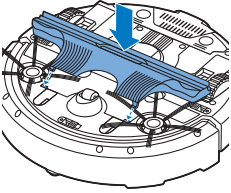


8 用軟毛刷子 (例如：牙刷) 清潔吸塵開口。

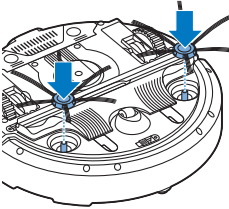
9 清除 TriActive 全方位三效合一吸頭上明顯的灰塵。



10 將 TriActive 全方位三效合一吸頭上的彈簧鉤插入自動吸塵機器人底部的孔中。將 TriActive 全方位三效合一吸頭推回原位。檢查吸頭能否自由上下移動幾公釐。



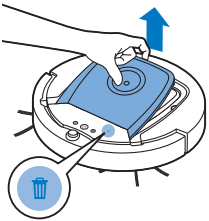
11 再次將側邊刷毛推入自動吸塵機器人底部的驅動軸上。

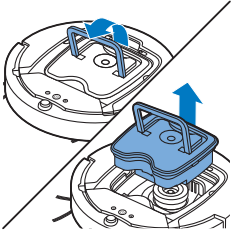


清空和清潔集塵盒

集塵盒滿指示燈持續亮起時，應清空並清潔集塵盒。

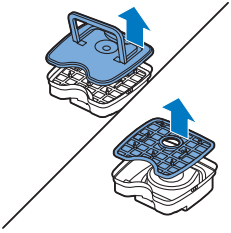
- 1 請確定電源開關處於「關」(off) 位置。
- 2 取下蓋子。



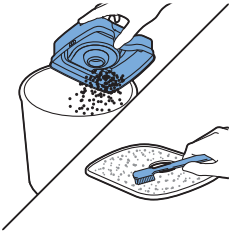


3 拉起集塵盒蓋把手，將集塵盒自集塵室拉出。

注意：當您取出或裝入集塵盒時，請小心勿損壞馬達風扇的葉片。

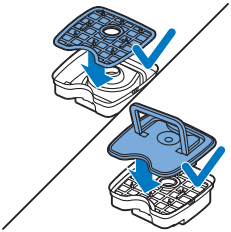


4 小心拿起集塵盒 (1) 的蓋子，再拿出濾網 (2)。

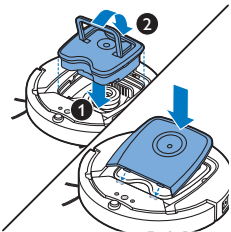


5 在垃圾桶上抖動集塵盒，以清空集塵盒。用布或軟毛牙刷清潔集塵盒的濾網和內部。也請清潔集塵盒底部的吸塵開口。

注意事項：請勿使用清水或洗碗機來清潔集塵盒及濾網。



6 將濾網放回集塵盒 (1)。然後將蓋子放回集塵盒 (2) 上。



7 將集塵盒裝回集塵室中，並將頂蓋裝回自動吸塵機器人上。

注意事項：請務必確認已在集塵盒內部放入濾網。如果您在集塵盒內沒有濾網的情況下使用自動吸塵機器人，將會導致馬達損壞。

訂購配件

若要購買配件或備用零件，請造訪 www.shop.philips.com/service，或洽詢您的飛利浦經銷商。您也可以聯絡您所在國家/地區的飛利浦客戶服務中心 (詳細聯絡資料請參閱全球保證書)。

更換

更換濾網

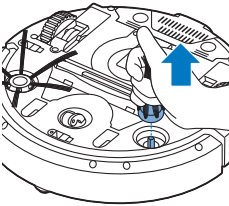
濾網非常髒或受損時，請予以更換。您可以訂購型號 FC8066 的新濾網套件。有關如何從集塵盒取下濾網以及如何將濾網裝入集塵盒的說明，請參閱「清潔與維護」單元中的「清空和清潔集塵盒」。

更換側邊刷毛

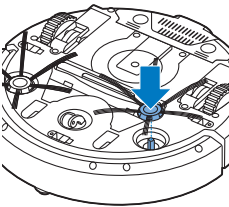
使用一段期間後，請更換側邊刷毛，以確保適當的清潔效果。

當您發現側邊刷毛有磨損或損壞的跡象時，請務必予以更換。此外，建議您同時更換兩側的側邊刷毛。您可以訂購更換套件 FC8068，其中包括備用的側邊刷毛。此套件亦包含兩個濾網與三塊乾擦拭布。

- 1 請確定電源開關處於「關」(off) 位置。
- 2 若要更換側邊刷毛，請抓住舊側邊刷毛的刷毛部分，將其從驅動軸拉出。



- 3 將新的側邊刷毛推入驅動軸。

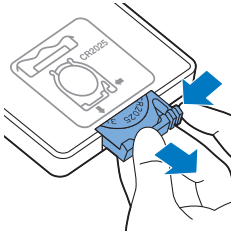


更換乾擦拭布

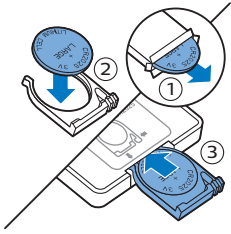
您可以訂購新的乾擦拭布。乾擦拭布包含在更換套件 FC8068 中。此更換套件亦包含兩個側邊刷毛與兩個濾網。

更換遙控器電池

遙控器使用 CR2025 硬幣形電池。若您按下遙控器上的按鈕而自動吸塵機器人沒有反應，請更換電池。



- 1 上下顛倒地拿著遙控器。壓下電池固定座的釋放按鈕，同時將電池固定座滑出遙控器。



- 2 從電池固定座中取出電力已用盡的電池，然後將新的電池放入電池固定座。接著將電池固定座滑入遙控器。

更換充電式電池

自動吸塵機器人的充電式電池只能請合格的服務工程師更換。當您無法充電或是電池電力消耗過快時，請將自動吸塵機器人送到授權的飛利浦服務中心，以便更換電池。您可以在全球保固說明書上找到您所在國家/地區飛利浦客戶服務中心的詳細聯絡資訊。

回收



- 此符號表示本產品不得與一般家用廢棄物一併丟棄 (2012/19/EU)。



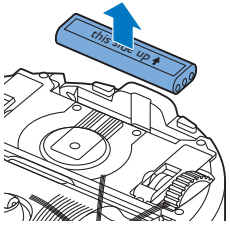
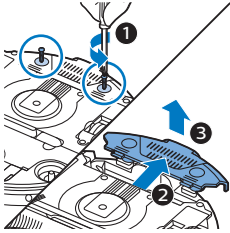
- 此符號表示本產品含有內建充電式電池，不得與一般家用廢棄物一併丟棄 (2006/66/EC)。請將產品攜至政府回收站或 Philips 服務中心，由專業人員取出充電式電池。
- 請按照您所在國家/地區的規定，分類與回收電子電器產品及充電式電池。正確處理廢棄產品有助於避免對環境和人類健康帶來負面影響。

取出充電式電池

警告：請僅在棄置本產品前取出充電式電池。取出電池前，請確認其電力已完全耗盡。

若要取出充電式電池，請遵照下列指示操作。您也可以將自動吸塵機器人送到飛利浦服務中心，以取出充電式電池。請與您所在國家/地區的飛利浦客戶服務中心聯絡，找到離您最近的服務中心地址。

- 1 從房間任何一處啟動自動吸塵機器人，而非從機座啟動。
- 2 讓自動吸塵機器人持續轉動直到充電式電池電量耗盡，以確定充電式電池在您取下並棄置前已完全放電。
- 3 鬆開螺絲並取下電池室蓋板。



- 4 請取出並卸除充電式電池。
- 5 請將自動吸塵機器人及充電式電池送至電子電器廢棄物回收站。

疑難排解

本章概述了使用本產品最常遇到的問題。如果無法利用以下資訊解決遇到的問題，請造訪 www.philips.com/support 瀏覽常見問題清單，或聯絡您所在國家/地區的飛利浦客戶服務中心。

疑難排解

問題	可能原因	解決方法
按下開始/停止按鈕時，自動吸塵機器人沒有啟動。	充電式電池沒電。	為充電式電池充電 (請參閱「使用前準備」單元)。
	小插頭仍插在自動吸塵機器人上的插座上。	自動吸塵機器人無法利用主電源運作，僅能使用充電式電池的電力運作。因此，使用前請務必將電源轉換器從自動吸塵機器人與電源插座上拔下。
	電源開關並未設為「開」(on) (I) 位置。	按下電源開關。按下自動吸塵機器人或遙控器上的開始/停止按鈕以開始進行清潔。

問題	可能原因	解決方法
警告指示燈會快速閃爍。	一或兩個輪子卡住。	將電源開關設為「關」(off)。將卡在輪子懸空處的毛絮、毛髮、絲線或電線移除。
	單側 (或兩側) 側邊刷毛阻塞。	清潔側邊刷毛 (請參閱「清潔與維護」單元)。
	未裝上頂蓋，或頂蓋未妥善合上。	若未安裝頂蓋或頂蓋未確實關閉，自動吸塵機器人將不會運作。請將頂蓋正確放至自動吸塵機器人上。
	緩衝墊卡住。	按壓開始/停止按鈕。將自動吸塵機器人拿起，以釋放其緩衝墊。將自動吸塵機器人放在離障礙物較遠處，然後按下開始/停止按鈕讓其繼續清潔。
	自動吸塵機器人在清潔時被拿起。	按壓開始/停止按鈕。將自動吸塵機器人放在地板上。然後按下開始/停止按鈕讓自動吸塵機器人繼續清潔。
自動吸塵機器人未妥善清潔。	單側 (或兩側) 側邊刷毛變形或彎曲。	將刷毛浸泡在溫水中一段時間。如果刷毛仍無法恢復為正常形狀，請更換側邊刷毛 (請參閱「更換」單元)。
	集塵盒內的濾網髒污。	用布或軟毛牙刷清潔集塵盒內的濾網。您亦可使用一般的吸塵器以低吸力設定清潔濾網與集塵盒。 如果無法將濾網刷乾淨或吸乾淨，請更換新的濾網。建議您至少每年更換一次濾網。
	集塵盒底部的吸塵開口阻塞。	清潔吸塵開口 (請參閱「清潔與維護」單元)。
	前輪卡有毛髮或其他灰塵。	清潔前輪 (請參閱「清潔與維護」單元)。
	自動吸塵機器人正在清潔極為暗色或閃亮的表面，因而觸發掉落感測器，導致自動吸塵機器人以異常模式移動。	按下開始/停止按鈕，然後將自動吸塵機器人移至顏色較淺的地板上。如果在顏色較淺的地板上仍發生問題，請前往 www.philips.com/support 或聯絡您所在國家/地區的客戶服務中心。
	自動吸塵機器人正在清潔強烈反射陽光的地板，因而觸發掉落感測器，導致自動吸塵機器人以異常模式移動。	拉上窗簾阻隔陽光射入房間。您亦可在陽光較不強烈時開始進行清潔。
	充電式電池無法充電或耗電快速。	充電式電池壽命結束。 更換充電式電池 (請參閱「更換」單元)。
遙控器的電池耗電過快。	您可能未裝入正確的電池類型。 遙控器須使用 CR2025 硬幣形電池。如果問題持續發生，請前往 www.philips.com/support 或聯絡您所在國家/地區的客戶服務中心。	

問題	可能原因	解決方法
自動吸塵機器人以旋轉方式移動。	自動吸塵機器人以定點清潔模式進行清潔。	這是正常現象。當偵測到地板上有大量髒污時，將會啟動螺旋模式以徹底清潔。這也是自動清潔模式的一部分。大約一分鐘之後，自動吸塵機器人將恢復正常的清潔模式。您可以在遙控器上選擇不同的清潔模式以停止螺旋模式。
自動吸塵機器人無法找到機座。	沒有足夠的空間可讓自動吸塵機器人返回機座。	請嘗試尋找其他適合放置機座的位置。請參閱「使用前準備」單元中的「安裝機座」。
	自動吸塵機器人仍積極尋找中。	請等待約 20 分鐘，讓自動吸塵機器人返回機座。
	自動吸塵機器人並未從機座開始進行清潔。	如果您希望自動吸塵機器人在完成清潔之後返回機座，則必須讓它從機座開始運作。
當自動吸塵機器人位於機座時發出嗶聲。	您嘗試為自動吸塵機器人充電，但是電源開關位於「關」(off) 位置。	按下電源開關，開啟自動吸塵機器人電源。

錯誤碼

錯誤碼	可能原因	解決方法
E1	輪子卡住	將自動吸塵機器人從障礙物中移出，然後按下開始/停止按鈕以繼續進行清潔。
E2	頂蓋或集塵盒未正確安裝	請將集塵盒以及頂蓋正確裝入自動吸塵機器人。錯誤碼自動從顯示幕上消失。
E3	緩衝墊卡住	請將自動吸塵機器人從障礙物中移出。錯誤碼自動從顯示幕上消失。
E4	自動吸塵機器人從地板上抬起	將自動吸塵機器人放回地板上，並使錯誤碼消失。
E5	地板顏色過暗	將自動吸塵機器人放置於較明亮的地板區域。清潔掉落感測器。
E6	電池未正確置入	請閱讀「第一次使用前」單元中「將充電式電池裝入自動吸塵機器人」的說明。
	充電錯誤	請確認自動吸塵機器人位於機座時，電源開關是否位於「開」(on) 位置

소개

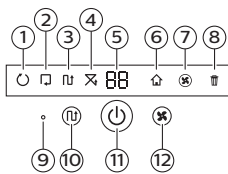
필립스 제품을 구입해 주셔서 감사합니다! 필립스가 드리는 지원 혜택을 최대한 누리시려면 www.philips.com/welcome에서 제품을 등록하십시오.

기기 정보

- 1 먼지통 뚜껑 손잡이
- 2 먼지통 뚜껑
- 3 필터
- 4 먼지통
- 5 상단 덮개
- 6 오류 코드 표
- 7 팬
- 8 범퍼
- 9 도킹 스테이션 센서
- 10 전원 스위치
- 11 앞바퀴
- 12 사이드 브러시 축
- 13 낙하 방지 센서
- 14 바퀴
- 15 흡입구
- 16 TriActive XL 노즐
- 17 측면 브러시
- 18 마른 천용 고정 블록
- 19 마른 천 홀더
- 20 마른 천
- 21 배터리함
- 22 리모콘
- 23 가상 벽(FC8822)
- 24 도킹 스테이션
- 25 어댑터
- 26 전원 플러그

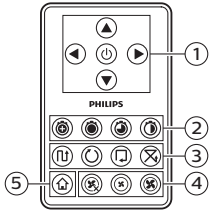
디스플레이 및 리모콘

로봇 청소기의 디스플레이



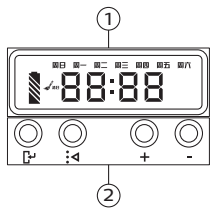
- 1 나선형 모드 표시등
- 2 벽면 모드 표시등
- 3 지그재그 패턴 모드 표시등
- 4 임의 모드 표시등
- 5 청소 시간
- 6 도킹 아이콘
- 7 팬 속도 표시등
- 8 먼지통 비움 표시등
- 9 사운드 센서
- 10 모드 선택 버튼
- 11 시작/중지 버튼
- 12 팬 속도 버튼

리모콘



- 1 탐색 버튼 및 시작/중지
- 2 청소 시간 버튼
- 3 청소 모드 버튼
- 4 팬 속도 버튼
- 5 도킹 버튼

도킹 스테이션의 제어판



- 1 시간, 요일 및 프로그래밍 표시
- 2 조절 및 설정 버튼

로봇 청소기 작동 원리

로봇 청소기의 청소 기능

이 로봇 청소기는 집 바닥을 청소하는 데 적합한 기능을 갖추고 있습니다.

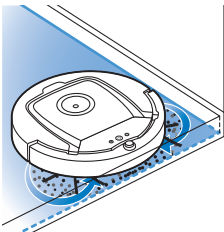
로봇 청소기는 특히 목재, 타일 또는 리놀륨 등의 재료로 된 청소하기 딱딱한 바닥에 적합합니다. 카펫 또는 러그 등의 청소하기 부드러운 바닥에는 어려움이 있을 수 있습니다. 카펫 또는 러그에서 로봇 청소기를 사용하려면 로봇 청소기가 그 바닥의 종류를 처리할 수 있는지 우선 가까이 지켜보십시오. 로봇 청소기는 너무 어둡거나 밝은 딱딱한 바닥에서 사용할 때 관리가 필요할 수도 있습니다.

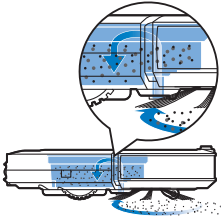
로봇 청소기 청소 원리

청소 시스템

로봇 청소기는 바닥을 효율적으로 청소하기 위한 3단계 청소 시스템을 갖추고 있습니다.

- 로봇 청소기는 두 개의 사이드 브러시로 벽을 따라 틈새까지 청소할 수 있습니다. 또한 이 브러시를 사용하여 바닥의 먼지를 쓸어서 흡입구로 모아 놓습니다.

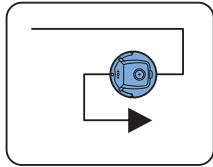




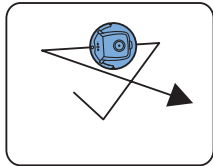
- 로봇 청소기의 흡입력으로 먼지를 빨아들여 흡입구를 통해 먼지통으로 운반합니다.
- 로봇 청소기는 마른 천 홀더와 함께 제공됩니다. 마른 천을 사용하면 딱딱한 바닥을 훨씬 더 깨끗하게 청소할 수 있습니다.

청소 패턴

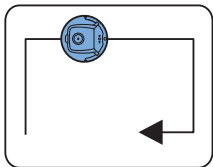
자동 청소 모드에서 로봇 청소기는 자동 청소 패턴 순서에 따라 공간의 각 부분을 최적화된 방식으로 청소합니다. 로봇 청소기의 청소 패턴은 다음과 같습니다.



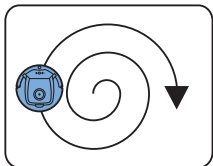
1 Z 패턴 또는 지그재그 패턴



2 임의 패턴



3 벽면 패턴



4 나선형 패턴

자동 청소 모드에서 로봇 청소기는 일정한 순서에 따라 Z 패턴, 임의 패턴, 벽면 패턴 및 나선형 패턴으로 작동합니다.

로봇 청소기는 이와 같은 순서로 작동을 완료하고 나면 다시 Z 패턴으로 움직이기 시작합니다. 같은 순서로 계속 작동하면서 충전식 배터리 잔량이 낮아지거나 스위치가 수동으로 꺼질 때까지 공간을 청소합니다.

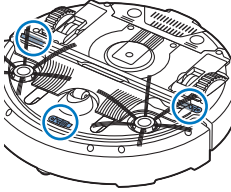
로봇 청소기는 청소 중에 더러운 구역을 감지하면 먼지를 깨끗이 제거할 수 있도록 나선형 모드 및 터보 팬 속도로 전환합니다.

참고: 리모컨의 버튼을 눌러 각 모드를 개별적으로 선택할 수도 있습니다. 수동으로 선택한 모드는 몇 분 동안만 작동합니다. 수동으로 선택한 모드 작동이 끝나면 로봇 청소기는 자동 청소 모드로 다시 전환합니다.

한국의

자세한 내용은 '로봇 청소기 사용' 장의 '청소 모드' 섹션을 참조하십시오.

로봇 청소기가 낙차를 피하는 방법



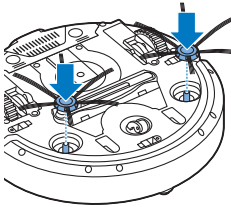
로봇 청소기의 하단에는 세 개의 낙하 방지(drop-off) 센서가 있습니다. 이 센서를 사용하여 계단과 같이 낙차가 있는 공간을 감지하고 피합니다.

참고: 로봇 청소기의 전면 낙하 방지(drop-off) 센서는 범퍼 뒤에 있으므로 낙차가 있는 부분의 가장자리를 약간 비켜 가는 것은 일반적인 현상입니다.

주의: 경우에 따라 낙하 방지(drop-off) 센서가 제때에 계단 또는 낙차가 있는 공간을 감지하지 못할 수도 있습니다. 따라서 로봇 청소기를 계단 근처 또는 낙차가 있는 곳에서 작동할 때 처음 몇 번은 주의 깊게 지켜보십시오. 로봇 청소기가 낙차를 올바르게 감지할 수 있도록 낙하 방지(drop-off) 센서를 반드시 정기적으로 청소하십시오(지침은 '청소 및 유지관리' 장 참조).

처음 사용 전

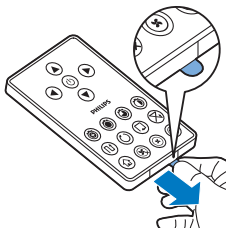
사이드 브러시 장착



- 1 사이드 브러시를 꺼내어 테이블 또는 바닥에 거꾸로 뒤집어 놓습니다.
- 2 사이드 브러시를 로봇 청소기 하단의 축에 끼웁니다.

참고: 사이드 브러시를 올바르게 장착했는지 확인합니다. 딸깍 소리가 날 때까지 축에 브러시를 밀어 넣습니다.

리모콘에서 태그 제거

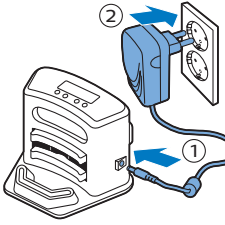


리모콘에는 동전 모양의 CR2025 배터리가 사용됩니다. 이 배터리는 보호 태그로 보호되며 사용하기 전에 이 태그를 제거해야 합니다.

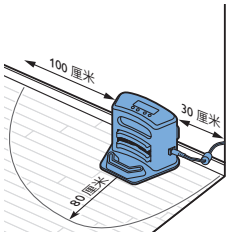
- 1 배터리 보호 태그를 리모콘 배터리 보관함에서 당겨 빼냅니다. 이제 리모콘을 사용할 수 있습니다.

사용 준비

도킹 스테이션 설치



- 1 어댑터의 전원 플러그를 도킹 스테이션의 소켓에 꽂고(1) 어댑터를 벽면 콘센트에 꽂습니다(2).
 - 도킹 스테이션의 디스플레이가 켜집니다.
- 2 도킹 스테이션은 평평한 바닥에 벽 쪽으로 둡니다.



참고: 도킹 스테이션의 앞쪽 80cm, 오른쪽 30cm 및 왼쪽 100cm 지점에 낙차 또는 장애물이 없는지 확인합니다.

도움말: 도킹 스테이션이 선택한 위치에 움직이지 않고 고정되도록 나사 또는 양면 테이프 두 장으로 벽에 고정시킵니다.

충전

처음 충전하는 경우나 로봇 청소기의 충전식 배터리가 방전된 경우 충전 시간은 네 시간입니다.

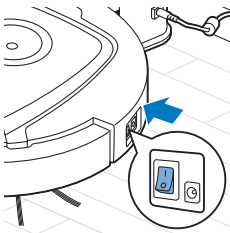
로봇 청소기는 다음 두 가지 방식으로 충전할 수 있습니다.

- 사용 중 도킹 스테이션에서 수동 또는 자동으로 충전
- 로봇 청소기를 전원에 직접 연결하여 충전

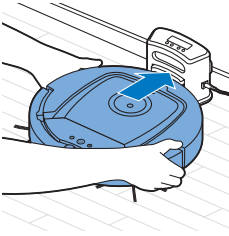
참고: 충전식 배터리가 완전히 충전되면 로봇 청소기는 최대 100분 동안 청소할 수 있습니다.

도킹 스테이션에서 충전

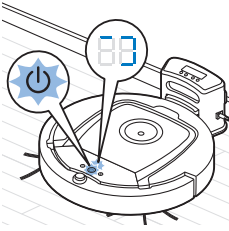
- 1 전원 스위치를 눌러 로봇 청소기를 켭니다.



한국의

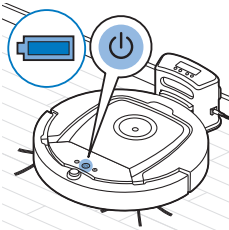


2 플러그가 전원에 연결된 도킹 스테이션에 로봇 청소기를 놓습니다.

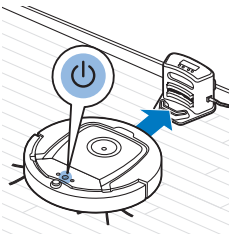


3 시작/중지 버튼이 깜박이기 시작합니다.

참고: 로봇 청소기를 처음 충전하는 경우 로봇 청소기의 디스플레이에 부팅 표시등이 표시됩니다.



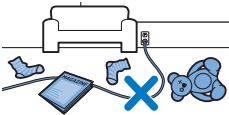
4 충전식 배터리의 충전이 완료되면 시작/중지 버튼의 표시등이 계속 켜져 있습니다.



사용 중 자동 충전

- 1 로봇 청소기가 청소를 끝냈거나 배터리 전력이 15%만 남아 있는 경우 자동으로 도킹 스테이션을 찾아 충전합니다. 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가면 시작/중지 버튼의 표시등이 주황색으로 켜집니다.
- 2 충전식 배터리의 충전이 완료되면 시작/중지 버튼의 표시등이 계속 켜져 있습니다.

청소 작업을 위한 공간 정리



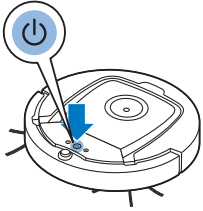
로봇 청소를 시작하기 전에 바닥에 늘어 놓은 물건이나 깨지기 쉬운 물체를 치워야 합니다. 또한 모든 케이블, 전선 및 코드를 바닥에서 제거해야 합니다.



로봇 청소기 사용

시작 및 중지

- 1 로봇 청소기 측면의 전원 스위치를 '켄' 위치로 설정합니다.
- 2 시작/중지 버튼을 누릅니다.
 - 로봇 청소기에서 시작/중지 버튼을 누를 수 있습니다.

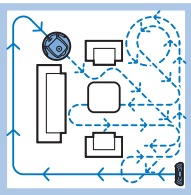


- 또한 리모콘의 시작/중지 버튼을 누를 수도 있습니다.
- 3 시작/중지 버튼이 켜진 상태로 유지되고 로봇 청소기가 청소를 시작합니다.

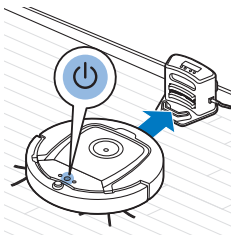


- 4 배터리의 잔량이 낮아질 때까지 자동 청소 모드로 청소합니다. 자동 청소 모드에서 Z 패턴, 임의, 벽면 및 나선형 패턴을 반복하면서 청소합니다.

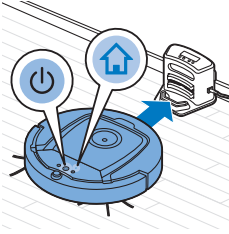
참고: 개별 모드를 선택하려면 리모콘의 모드 버튼 중 하나를 누릅니다. 자세한 내용은 '청소 모드 선택' 섹션을 참조하십시오.



- 5 배터리 잔량이 적으면 시작/중지 버튼의 표시등이 주황색으로 바뀌고 로봇 청소기가 충전을 위해 도킹 스테이션으로 돌아갑니다.
- 6 시작/중지 버튼을 눌러 청소 작동을 일시 중단하거나 중지할 수도 있습니다. 시작/중지 버튼을 다시 눌렀을 때 충전식 배터리의 에너지가 아직 충분한 경우, 자동 청소 모드로 계속 청소합니다.



한국의

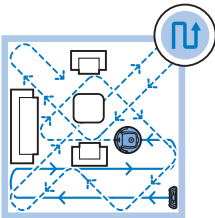


- 7 충전식 배터리 잔량이 없어지기 전 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가도록 하려면 리모콘에서 도킹 버튼을 누릅니다. 로봇 청소기 디스플레이의 도킹 아이콘이 켜지고 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아갑니다.

청소 모드 선택

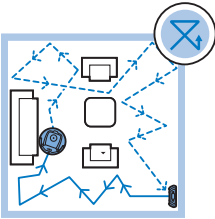
자동 청소 모드 옆에 네 가지 청소 모드가 있으며, 리모콘의 해당 버튼을 눌러 각각 작동할 수 있습니다.

참고: 수동으로 선택한 모드는 몇 분 동안만 작동합니다. 수동으로 선택한 모드 작동이 끝나면 로봇 청소기는 자동 청소 모드로 다시 전환합니다.



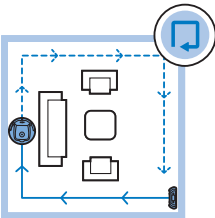
Z 패턴 모드

Z 패턴 모드의 경우, 실내에서 Z 모양을 그리며 넓은 구역을 청소합니다.



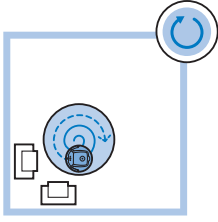
임의 모드

이 모드에서는 직진이나 열십자 모양 등의 혼합 패턴으로 청소합니다.



벽면 모드

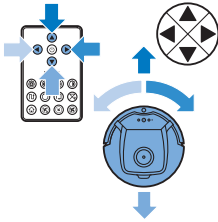
이 모드에서는 로봇 청소기가 실내 벽을 따라 이동하며 구석을 청소합니다.



나선형 모드

이 모드에서는 로봇 청소기가 나선형 패턴으로 움직이며 좁은 구역을 청소합니다. 먼지 감지 센서가 먼지를 감지하면 자동으로 팬을 터보 속도로 전환합니다.

수동 작동

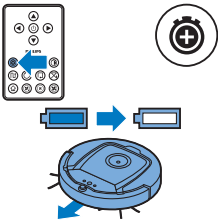


1 리모콘에 있는 시작/중지 버튼의 위, 아래 및 왼쪽, 오른쪽 화살표 버튼을 사용하여 실내 전체를 탐색합니다.

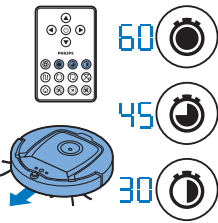
참고: 로봇 청소기를 낙차가 있는 곳이나 계단 근처에서 작동할 경우 주의하십시오.

참고: 진공 기능과 사이드 브러시는 로봇 청소기가 앞으로 움직일 경우에만 작동합니다. 왼쪽, 오른쪽 또는 뒤쪽 버튼은 로봇 청소기를 조종할 경우에만 사용합니다.

청소 시간 버튼 사용



- 기본적으로 충전식 배터리의 잔량이 낮아질 때까지 자동 청소 모드로 청소합니다. 그 후 로봇 청소기가 자동으로 도킹 스테이션으로 돌아갑니다. 다른 청소 시간(아래 참조) 중 하나를 선택한 경우 리모콘에 최대 청소 시간 버튼을 눌러 기본 모드로 다시 전환할 수 있습니다.



- 리모콘에 다른 청소 시간 버튼을 누르면 로봇 청소기를 각각 60분, 45분, 30분간 작동 할 수 있습니다. 로봇 청소기는 작업이 완료되면 도킹 스테이션으로 돌아갑니다. 디스플레이에 도킹 아이콘이 나타납니다.
- 청소 시간 버튼을 두 번 누르면 청소 후 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가지 않습니다. 디스플레이에 도킹 아이콘이 사라집니다. 청소 시간이 완료되면 로봇 청소기는 중지됩니다.

도킹 스테이션 작동

시간 및 요일 설정

청소 프로그램을 사용하려면 먼저 도킹 스테이션의 디스플레이에서 시간 및 요일을 설정해야 합니다.

참고: 아래 단계에 나와 있는 그림은 이 설명서 뒷부분의 페이지를 참조하십시오.

- 1 설정 버튼을 누릅니다. 설정 모드 표시등과 시간 표시등이 깜박이기 시작합니다.
- 2 선택 버튼을 한 번 누릅니다. 시간 표시가 깜박이기 시작합니다.
- 3 리모콘의 + 및 - 버튼을 사용하여 시간을 설정합니다. 디스플레이에 설정한 시간이 표시됩니다.
- 4 설정한 시간을 적용하려면 선택 버튼을 누릅니다. 분 표시가 깜박이기 시작합니다.
- 5 리모콘의 + 및 - 버튼을 사용하여 분을 설정합니다. 디스플레이에 설정한 분이 표시됩니다.
- 6 설정한 분을 적용하려면 선택 버튼을 누릅니다. 일요일을 나타내는 'Su' 표시가 깜박이기 시작합니다.
- 7 리모콘의 + 및 - 버튼을 사용하여 현재 요일을 설정합니다.
- 8 설정한 요일을 적용하려면 선택 버튼을 누릅니다.
- 9 설정한 시간 및 요일을 적용하려면 설정 버튼을 누릅니다. 설정 모드 표시등과 시간 표시등이 모두 깜박임을 멈추고 켜진 상태로 유지됩니다.

청소 시간 프로그래밍

도킹 스테이션의 디스플레이에서 시간 및 요일을 설정하면 로봇 청소기의 청소 시간을 프로그래밍할 수 있습니다.

참고: 아래 단계에 나와 있는 그림은 이 설명서 뒷부분의 페이지를 참조하십시오.

프로그래밍 옵션은 다음과 같습니다.

프로그램	디스플레이 표시
매일 청소	종일 표시가 켜짐
평일 청소	Mo - Fri 표시가 켜짐
이틀 연속 청소	2일 표시가 켜짐(예: Fri 및 Sa)
일주일에 한 번 청소	선택한 요일의 표시가 켜짐

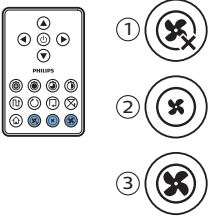
- 1 설정 버튼을 누릅니다. 설정 모드 표시등과 청소 프로그램 표시등이 깜박이기 시작합니다.
- 2 선택 버튼을 한 번 누릅니다. 시간 표시가 깜박이기 시작합니다.
- 3 리모콘의 + 및 - 버튼을 사용하여 시간을 설정합니다. 디스플레이에 설정한 시간이 표시됩니다.
- 4 설정한 시간을 적용하려면 선택 버튼을 누릅니다. 분 표시가 깜박이기 시작합니다.
- 5 리모콘의 + 및 - 버튼을 사용하여 분을 설정합니다. 디스플레이에 설정한 분이 표시됩니다.
- 6 설정한 분을 적용하려면 선택 버튼을 누릅니다. 일요일을 나타내는 'Su' 표시가 깜박이기 시작합니다.
- 7 리모콘의 + 및 - 버튼을 사용하여 청소 프로그램을 전환할 수 있습니다(프로그래밍 옵션은 위의 표 참조).
- 8 선택한 프로그램을 적용하려면 선택 버튼을 누릅니다.
- 9 프로그래밍을 적용하려면 설정 버튼을 누릅니다. 설정 모드 표시등과 청소 프로그램 표시등이 모두 깜박임을 멈추고 켜진 상태로 유지됩니다.

10 청소 프로그램을 설정하면 디스플레이에 청소 프로그램 표시등과 선택한 요일이 표시됩니다. 로봇 청소기가 대기 상태이고 충전식 배터리가 완전히 충전되면 프로그래밍된 요일의 프로그래밍된 시간에 청소를 시작합니다.

팬 속도 버튼

팬 속도 버튼을 사용하여 팬 속도를 터보로 높이거나 팬의 작동을 중지할 수 있습니다. 기본 설정은 일반 팬 속도입니다.

- 1 팬의 작동을 중지하려면 이 버튼을 누릅니다.
- 2 팬을 일반 속도로 작동하려면 이 버튼을 누릅니다.
- 3 터보 팬 버튼을 누르면 팬 속도가 높아집니다.



손백 응답

손백 응답은 로봇 청소기가 다음 상황에서 절전 모드로 전환되는 경우 작동합니다.

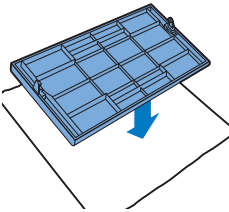
- 오류로 인해 청소를 중지한 경우
- 청소 시간을 짧게 프로그래밍한 경우
- 20분 내에 도킹 스테이션을 찾지 못한 경우

로봇 청소기가 보이지 않는 경우 손백을 한 번 쳐서 찾을 수 있습니다. 그러면 로봇 청소기가 삐 소리를 내고 디스플레이의 모든 아이콘에 불을 켜며 응답합니다.

마른 천 부속품 사용

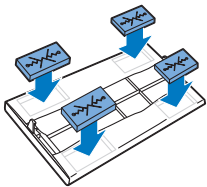
마른 천 부속품을 사용하면 마른 천으로 딱딱한 바닥을 청소할 수 있습니다.

참고: 마른 천 부속품을 사용하는 경우 로봇 청소기가 문지방을 넘거나 러그 위로 올라오는 등의 문제가 발생할 수 있습니다.



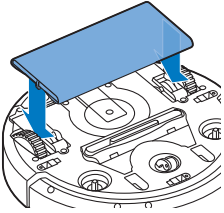
마른 천 부속품 사용 준비

- 1 로봇 청소기를 뒤집어 바닥이나 테이블에 올려 놓습니다.
- 2 테이블에 마른 천을 놓고 마른 천 부속품의 고정 돌출부가 사용자 쪽을 향하게 한 채로 마른 천에 놓습니다.



- 3 마른 천 부속품 들레로 마른 천의 양쪽 끝을 접고 고정 블록을 오목한 곳으로 밀어 넣어 마른 천을 부속품 위에 고정시킵니다.

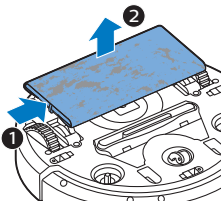
한국의



- 4 마른 천 부속품의 고정 돌출부를 로봇 청소기의 바퀴 바로 뒤에 있는 구멍에 삽입하고 딸깍 소리가 날 때까지 밀어 넣습니다. 그런 다음 다른 쪽 바퀴에서도 이 동작을 반복합니다.
- 5 로봇 청소기의 바퀴와 마른 천 부속품이 바닥에 닿도록 로봇 청소기를 놓습니다.

마른 천 부속품을 장착하여 로봇 청소기 사용

마른 천 부속품을 장착하면 로봇 청소기를 딱딱한 모든 바닥 및 모든 모드에서 사용할 수 있습니다. 카펫 또는 러그에서는 마른 천 부속품을 사용하지 마십시오.



마른 천 부속품 분리

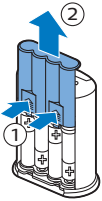
- 1 바닥 닦기를 마쳤으면 마른 천 부속품을 분리합니다.
- 2 로봇 청소기를 뒤집어 바닥이나 테이블에 올려 놓습니다.
- 3 마른 천 부속품의 한쪽 끝을 로봇 청소기의 다른 쪽 바퀴 쪽으로 눌러 분리합니다. 그런 다음 로봇 청소기에서 부속품을 떼어냅니다.

가상 벽 사용(FC8822)

가상 벽 유닛에 배터리 장착

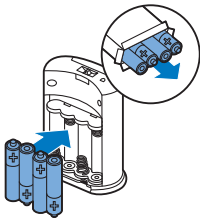
가상 벽 유닛은 AA 배터리 네 개로 작동합니다.

- 1 뒷면 덮개 아래쪽에 있는 두 개의 열림 탭을 누르고(1) 뒷면 덮개를 가상 벽 유닛에서 위쪽으로 밀어 분리합니다(2).

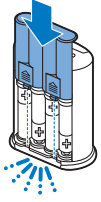


- 2 팩에서 새 AA 배터리 네 개를 꺼낸 다음 가상 벽 유닛의 배터리함에 넣습니다.

참고: 배터리의 극성(+/-)에 맞게 끼우십시오.

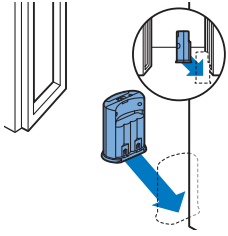


3 뒷면 덮개를 가상 벽 유닛에 다시 밀어 넣습니다.

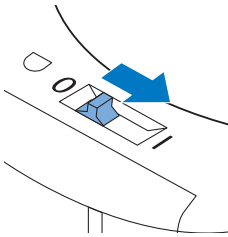


가상 벽 유닛을 배치하여 로봇 청소기의 작동 멈추기

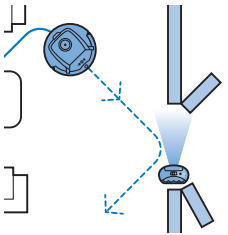
가상 벽 유닛을 사용하여 로봇 청소기가 원치 않는 공간 또는 구역으로 진입하는 것을 방지할 수 있습니다.



1 로봇 청소기가 진입하지 못하도록 하고자 하는 지점(예: 로봇 청소기의 진입을 금지할 공간의 출입구)에 유닛을 배치합니다.



2 가상 벽 유닛 상단의 전원 스위치를 사용하여 유닛의 전원을 켭니다.
3 일반 청소 작동으로 설정하여 로봇 청소기의 전원을 켭니다.



4 로봇 청소기가 가상 벽 유닛에 너무 가까이 오면 가상 벽 유닛의 표시등이 깜박이기 시작하고 가상 벽 유닛에서 적외선 빔이 발산됩니다. 이 적외선 빔은 로봇 청소기가 경로를 바꾸고 가상 벽 유닛에서 멀어지도록 합니다.

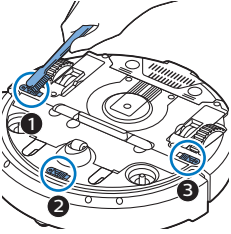
참고: 가상 벽 유닛을 사용하는 경우 배터리에 에너지가 충분히 있는지 정기적으로 확인하십시오. 가상 벽 유닛의 전원을 껐다가 다시 켜보면 이를 확인할 수 있습니다. 배터리에 에너지가 충분히 있는 경우 가상 벽 유닛의 LED에 짧게 불이 들어 옵니다.

청소 및 유지관리

로봇 청소기 청소

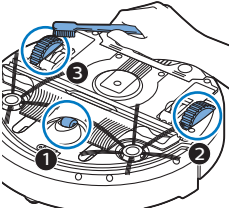
우수한 청소 성능을 유지하려면 가끔씩 낙하 방지 센서, 바퀴, 사이드 브러시 및 흡입구를 청소해야 합니다.

1 로봇 청소기를 평평한 곳에 거꾸로 뒤집어 놓습니다.

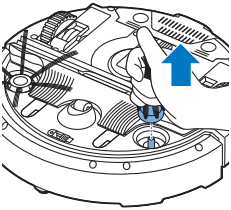


- 2 부드러운 브러시(예: 칫솔)를 사용하여 낙하 방지 센서에서 먼지 또는 보풀을 제거합니다.

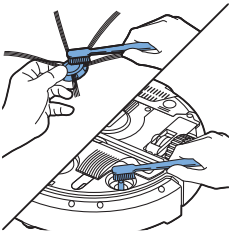
참고: 낙하 방지 센서를 정기적으로 청소하는 것이 중요합니다. 낙하 방지 센서가 더러운 경우 로봇 청소기가 낙차 또는 계단을 감지하지 못할 수 있습니다.



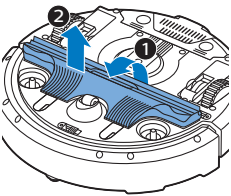
- 3 부드러운 브러시(예: 칫솔)를 사용하여 앞바퀴 및 옆바퀴에서 먼지 또는 보풀을 제거합니다.



- 4 사이드 브러시를 청소하려면 브러시를 잡고 축에서 빼냅니다.

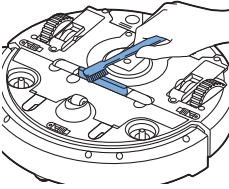


- 5 부드러운 브러시(예: 칫솔) 또는 천으로 축과 사이드 브러시에서 보풀, 머리카락 및 실을 제거합니다.
6 바닥을 손상시킬 수 있는 날카로운 물체가 있는지 사이드 브러시와 로봇 청소기 하단을 확인합니다.

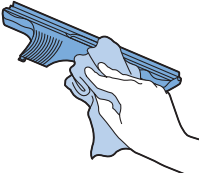


- 7 화살표로 표시된 곳에 손가락을 넣어 TriActive XL 노즐의 스냅형 연결부를 분리하고 로봇 청소기에서 TriActive 노즐을 당겨 빼냅니다.

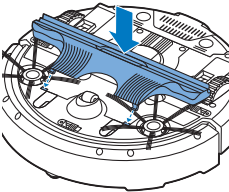
8 부드러운 브러시(예: 칫솔)로 흡입구를 청소합니다.



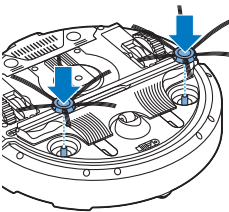
9 TriActive 노즐에서 보이는 먼지를 모두 제거합니다.



10 TriActive 노즐 스냅 후크를 로봇 청소기 하단 구멍에 끼웁니다. TriActive 노즐을 다시 제 자리에 밀어 넣습니다. 노즐이 위아래로 몇 밀리미터씩 원활하게 움직이는지 확인합니다.



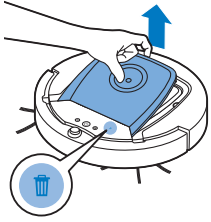
11 사이드 브러시를 로봇 청소기 하단 측에 다시 끼웁니다.



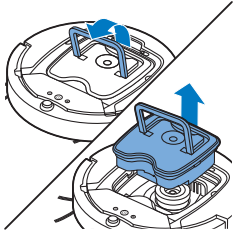
먼지통 비우기 및 청소

먼지통 청소 표시등이 켜져 있으면 먼지통을 비우고 청소합니다.

1 전원 스위치가 '꺼짐' 위치에 있는지 확인합니다.

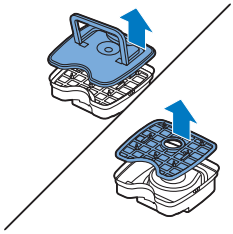


2 덮개를 분리합니다.

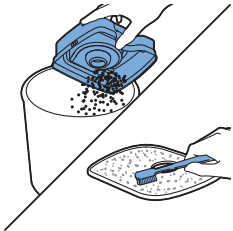


3 먼지통 뚜껑 손잡이를 위로 당기고 먼지통 보관함에서 먼지통을 들어올립니다.

참고: 먼지통을 분리하거나 다시 끼우는 경우 모터 팬의 날이 손상되지 않도록 주의하십시오.

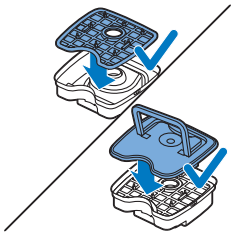


4 먼지통에서 뚜껑을 조심스럽게 들어올린 다음(1) 필터를 꺼냅니다(2).

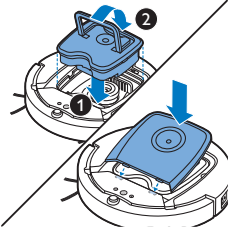


5 휴지통 위에서 먼지통을 털어내 비웁니다. 부드러운 칫솔이나 천을 사용하여 필터와 먼지통 내부를 청소합니다. 먼지통 하단의 흡입구도 청소합니다.

주의: 물 또는 식기 세척기로 먼지통과 필터를 세척하지 마십시오.



6 필터를 먼지통에 다시 넣습니다(1). 그런 다음 먼지통의 뚜껑을 닫습니다(2).



7 먼지통을 먼지통 보관함에 넣고 로봇 청소기의 상단 덮개를 다시 장착합니다.

주의: 먼지통 안에 필터가 있는지 항상 확인하십시오. 먼지통 안에 필터가 없는 상태로 로봇 청소기를 사용하는 경우 모터가 손상될 수 있습니다.

액세서리 주문

액세서리 또는 예비 부품을 구입하려면 www.shop.philips.com/service를 방문하거나 필립스 대리점에 문의하십시오. 또한 해당 국가의 필립스 고객 상담실에 문의하셔도 됩니다(연락처 정보는 국제 보증서 참조).

교체

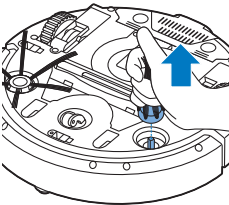
필터 교체

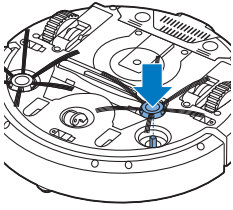
필터가 매우 더럽거나 손상된 경우 교체합니다. 유형 번호 FC8066로 새 필터 키트를 주문할 수 있습니다. 먼지통에서 필터를 분리하는 방법 및 먼지통에 필터를 장착하는 방법에 대한 지침은 '청소 및 유지관리' 장의 '먼지통 비우기 및 청소'를 참조하십시오.

사이드 브러시 교체

적절한 청소 효과를 얻으려면 일정 시간이 지난 후 사이드 브러시를 교체합니다. 마모 또는 손상의 흔적이 발견되면 항상 사이드 브러시를 교체합니다. 또한 두 사이드 브러시를 한 번에 교체하는 것이 좋습니다. 여분의 사이드 브러시를 원할 경우 교체 키트 FC8068을 주문하면 됩니다. 이 키트에는 필터 두 개와 마른 천 세 개도 포함되어 있습니다.

- 1 전원 스위치가 '꺼짐' 위치에 있는지 확인합니다.
- 2 사이드 브러시를 교체하려면 오래된 사이드 브러시를 잡고 축에서 빼냅니다.





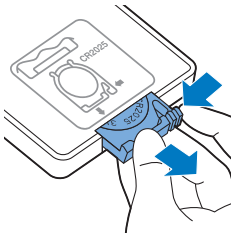
3 새로운 사이드 브러시를 축에 끼웁니다.

마른 천 교체

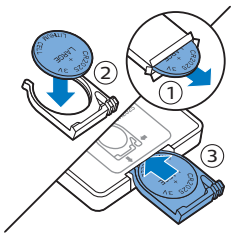
새 마른 천을 주무할 수 있습니다. 마른 천은 교체 키트 FC8068에 포함되어 있습니다. 이 교체 키트에는 사이드 브러시 두 개와 필터 두 개도 포함되어 있습니다.

리모콘 배터리 교체

리모콘에는 동전 모양의 CR2025 배터리가 사용됩니다. 리모콘 버튼을 눌러도 로봇 청소기가 더 이상 응답하지 않으면 배터리를 교체합니다.



1 리모콘을 뒤집어 놓습니다. 배터리함의 분리 버튼을 누른 채로 배터리함을 밀어 리모콘에서 분리합니다.



2 배터리함에서 빈 배터리를 제거하고 새 배터리를 넣습니다. 그런 다음 배터리함을 리모콘에 밀어 넣습니다.

충전식 배터리 교체

로봇 청소기의 충전식 배터리는 자격을 갖춘 서비스 엔지니어에 의해서만 교체될 수 있습니다. 충전식 배터리를 더 이상 재충전할 수 없거나 빨리 방전되는 경우 필립스 지정 서비스 센터에서 로봇 청소기의 배터리를 교체하십시오. 국제 보증서에 해당 국가의 필립스 서비스 센터 연락처 정보가 있습니다.

재활용



- 이 기호는 본 제품을 일반 가정용 쓰레기와 함께 폐기하면 안 됨을 의미합니다(2012/19/EU).



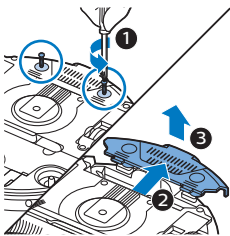
- 이 기호는 본 제품에 가정용 쓰레기(2006/66/EC)와 함께 폐기하면 안 되는 충전식 배터리가 포함되어 있음을 나타냅니다. 제품을 지정된 재활용 수거 장소 또는 필립스 서비스 센터에 가져가 충전식 배터리를 전문적으로 처리하는 것이 좋습니다.
- 전기 및 전자 제품과 충전식 배터리의 분리 수거에 대한 해당 국가의 규정을 준수하십시오. 제품을 올바르게 폐기하면 환경과 인체 건강에 미치는 부정적인 영향을 예방할 수 있습니다.

충전식 배터리 분리

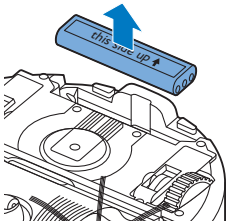
경고: 제품을 폐기할 때에만 충전식 배터리를 분리하십시오. 제거 시 배터리가 완전히 소모되었는지 확인하십시오.

충전식 배터리를 분리하려면 다음 지침을 따르십시오. 필립스 서비스 센터에서 로봇의 충전용 배터리를 분리할 수도 있습니다. 해당 국가의 가까운 서비스 센터 주소를 참조하여 필립스 서비스 센터에 문의하십시오.

- 1 도킹 스테이션이 아닌 방 안의 아무 장소에서 로봇 청소기의 작동을 시작하십시오.
- 2 충전식 배터리를 버리기 전에 완전히 방전하려면 충전식 배터리가 방전될 때까지 로봇 청소기를 작동합니다.
- 3 배터리함 뚜껑의 나사를 풀고 뚜껑을 여십시오.



- 4 충전식 배터리를 꺼내어 분리하십시오.
- 5 로봇 및 충전식 배터리를 전기 및 전자 제품용으로 분리 수거하십시오.



문제 해결

이 장에서는 제품을 사용하면서 접할 수 있는 가장 일반적인 문제를 다룹니다. 아래 정보를 통해 문제를 해결하지 못한 경우 www.philips.com/support를 방문하여 자주 묻는 질문(FAQ) 목록을 참조하거나 해당 국가의 필립스 고객 지원 센터로 문의하십시오.

문제 해결

문제점	예상 원인	해결책
시작/중지 버튼을 눌러도 로봇 청소기가 청소를 시작하지 않습니다.	충전식 배터리가 방전되었습니다.	충전식 배터리를 충전합니다('사용 전 준비' 장 참조).
	전원 플러그가 여전히 로봇 청소기의 소켓에 삽입되어 있습니다.	로봇 청소기는 주전원으로 작동되지 않고, 충전식 배터리로만 작동됩니다. 따라서 사용 전에는 항상 어댑터를 로봇 청소기와 주전원에서 분리합니다.
	전원 스위치가 '켜짐'(I) 위치에 설정되어 있지 않습니다.	전원 스위치를 누릅니다. 로봇 청소기 또는 리모콘의 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 시작합니다.
경고 표시등이 빠르게 깜박입니다.	바퀴 하나 또는 둘 다 끼었습니다.	전원 스위치를 '꺼짐'으로 설정합니다. 바퀴 서스펜션 주위에 걸려 있는 보풀, 머리카락, 실 또는 전선을 제거합니다.
	사이드 브러시 하나 또는 둘 다가 끼었습니다.	사이드 브러시를 청소합니다('청소 및 유지관리' 장 참조).
	상단 덮개가 없거나 제대로 닫히지 않았습니다.	상단 덮개가 없거나 제대로 닫히지 않은 경우 로봇 청소기가 작동하지 않습니다. 상단 덮개를 로봇 청소기에 올바르게 장착합니다.
	범퍼가 끼었습니다.	시작/중지 버튼을 누릅니다. 범퍼가 빠져 나오도록 로봇 청소기를 들어올립니다. 장애물에서 약간 떨어진 곳에 청소기를 두고 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 다시 시작합니다.
	청소 중에 로봇 청소기가 들어 올려졌습니다.	시작/중지 버튼을 누릅니다. 로봇 청소기를 바닥에 놓습니다. 그런 다음 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 다시 시작합니다.

문제점	예상 원인	해결책
청소가 제대로 되지 않습니다.	사이드 브러시 하나 또는 둘 다의 모가 비뚤어지거나 구부러져 있습니다.	브러시를 잠시 동안 따뜻한 물에 담가 놓습니다. 모가 적절한 형태로 복원되지 않는 경우 사이드 브러시를 교체합니다('교체' 장 참조).
	먼지통의 필터가 더럽습니다.	먼지통의 필터를 천 또는 부드러운 칫솔로 청소합니다.진공 청소기의 흡입력을 낮게 설정하여 필터 및 먼지통을 청소할 수도 있습니다.
		브러시나 진공 청소기모도 필터를 청소할 수 없는 경우 필터를 새것으로 교체합니다. 최소 일 년에 한 번은 필터를 교체하는 것이 좋습니다.
	먼지통의 하단에 있는 흡입구가 막혀 있습니다.	흡입구를 청소합니다('청소 및 유지관리' 장 참조).
	앞바퀴에 머리카락이나 기타 먼지가 끼어 있습니다.	앞바퀴를 청소합니다('청소 및 유지관리' 장 참조).
	로봇 청소기가 매우 어둡거나 광이 나는 표면을 청소하면 낙하 방지 센서가 작동합니다. 이는 로봇 청소기가 비정상적인 패턴으로 움직이는 원인이 됩니다.	시작/중지 버튼을 누른 다음 로봇 청소기가 더 얇은 색상의 바닥으로 이동하도록 합니다. 얇은 색상의 바닥에서도 문제가 계속 발생하는 경우, www.philips.com/support 를 참조하거나 해당 국가의 필립스 서비스 센터로 문의하십시오.
	로봇 청소기가 햇빛이 강하게 반사되는 바닥을 청소하고 있습니다. 이는 낙하 방지 센서를 작동시키며, 청소기가 비정상적인 패턴으로 움직이는 원인이 됩니다.	커튼을 닫아 방으로 들어오는 햇빛을 차단합니다. 또는 햇빛이 덜 비출 때 청소를 시작합니다.
충전식 배터리가 더 이상 충전되지 않거나 아주 빠르게 방전됩니다.	충전식 배터리의 수명이 다했습니다.	충전식 배터리를 교체합니다('교체' 장 참조).
리모콘의 배터리가 너무 빨리 방전됩니다.	올바른 유형의 배터리를 삽입하지 않았을 수 있습니다.	리모콘의 경우 동전 모양인 CR2025 배터리가 필요합니다. 문제가 계속될 경우 www.philips.com/support 를 참조하거나 해당 국가의 필립스 서비스 센터로 문의하십시오.
로봇 청소기가 원으로 움직입니다.	로봇 청소기가 지점 집중 청소 모드에 있습니다.	이것은 정상적인 작동입니다. 바닥에 많은 먼지가 감지되어 보다 철저한 청소가 필요한 경우 나선형 모드가 작동할 수 있습니다. 지점 집중 청소 모드는 자동 청소 모드에 포함되어 있습니다. 약 1분 후 로봇 청소기가 일반 청소 패턴을 다시 시작합니다. 리모콘에서 다른 청소 모드를 선택하여 나선형 모드를 중지할 수도 있습니다.

문제점	예상 원인	해결책
로봇 청소기가 도킹 스테이션을 찾지 못합니다.	로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 이동하기 위한 충분한 공간이 없습니다.	도킹 스테이션을 다른 위치에 두십시오. '사용 전 준비' 창의 '도킹 스테이션 설치'를 참조하십시오.
	로봇 청소기가 도킹 스테이션을 아직 찾고 있습니다.	도킹 스테이션으로 돌아가기까지 약 20분간 기다리십시오.
	로봇 청소기가 도킹 스테이션에서 청소를 시작하지 않았습니다.	청소 작동 후 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가도록 하려면 도킹 스테이션에서 청소를 시작합니다.
로봇 청소기가 도킹 스테이션에 있을 때 신호음을 냅니다.	로봇 청소기의 전원 스위치를 꺼짐 위치에 두고 충전해 봅니다.	전원 스위치를 눌러 로봇 청소기를 켭니다.

오류 코드

오류 코드	가능한 원인	해결책
E1	바퀴 끼임	장애물을 제거한 다음 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 다시 시작합니다.
E2	상단 덮개 또는 먼지통이 제대로 장착되지 않음	먼지통 및 상단 커버를 로봇 청소기에 올바르게 장착합니다. 이 오류 코드는 디스플레이에서 자동으로 사라집니다.
E3	범퍼 끼임	장애물을 제거합니다. 이 오류 코드는 디스플레이에서 자동으로 사라집니다.
E4	로봇 청소기가 바닥에서 들어 올려짐	로봇 청소기를 바닥에 다시 놓으면 오류 코드가 사라집니다.
E5	바닥의 색상이 너무 어두움	로봇 청소기를 더 옅은 색상의 바닥에 놓습니다. 낙하 방지(drop-off) 센서를 청소합니다.
E6	배터리가 제대로 삽입되지 않음	'처음 사용 전' 장에서 '로봇 청소기에 교체형 배터리 삽입' 지침을 참조합니다.
	충전 오류	로봇 청소기가 도킹 스테이션에 있을 때 전원 스위치가 '켜짐' 위치에 있는지 확인합니다.

