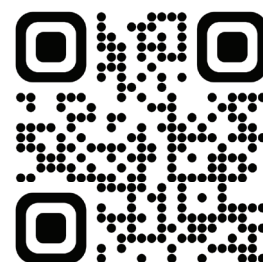


### DÉMARRAGE, SERVICE ET MAINTENANCE RAPIDE

- Panneau de contrôle
- Télécommande
- KEMARO Web App
- Service de connexion à distance
- Maintenance journalière
- Maintenance hebdomadaire

Scanner ce code pour des tutoriels et des informations additionnelles



### PANNEAU DE CONTROLE

Lors d'un démarrage d'un programme de nettoyage directement sur le panneau de contrôle, le robot nettoie jusqu'à ce que la batterie soit faible. Après, il rentre à son point de départ ou à sa base.

#### Bouton principale

- Bouton principale Appui court pour allumer l'équipement. Le bouton rester allumé jusqu'à ce que la machine soit allumée. Le Bouton 1,2,3 et maison vont clignoter jusqu'à ce que le robot soit prêt.
- Appuyez et restez pendant 2 secondes pour éteindre l'équipement.
- Appuyer et restez appuyé pendant plus de 10 secondes pour forcer l'extinction de l'équipement.
- Quand l'équipement est en attente, le bouton clignotera.

#### Retour Maison

- Le robot retourne au point de départ/ la station de charge.

#### Vidage

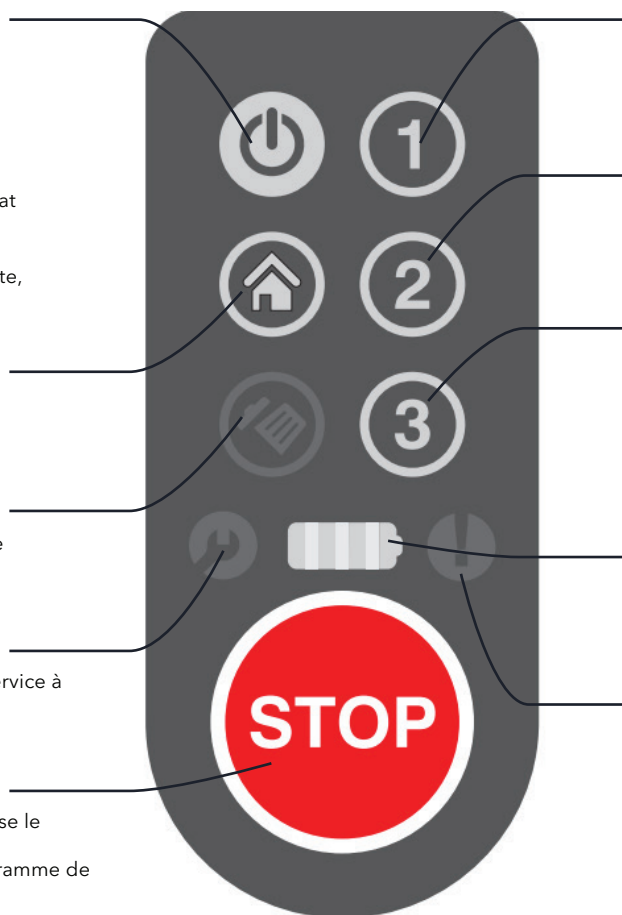
- Si allumé, la cuve nécessite d'être vidée. Pressez le bouton pour l'accepter

#### Demande de service à distance

- S'il est allumé, la connexion au service à distance est ouverte.

#### Stop

- Appui court pour mettre sur pause le programme de nettoyage.
- Appui long pour annuler le programme de nettoyage.



#### Nettoyage aléatoire \*



- Si le robot rencontre un obstacle, il change de chemin de façon aléatoire.

#### Nettoyage proche du mur \*



- Le robot nettoie au plus proche du mur.

#### Nettoyage Aléatoire/ Proche du mur \*



- Combinaison de nettoyage aléatoire et proche du mur.

\* Les Boutons 1-2-3 peuvent être configurés dans les paramètres.

#### Niveau de Batterie

- Indique le niveau de la batterie. Si la batterie est en cours de chargement, l'affichage clignote. Allumer le robot pour commencer le chargement

#### Signal d'erreur

- Une erreur durant l'opération (Merci de lire le manuel d'utilisation)

## TÉLECOMMANDE

Le robot peut-être contrôlé manuellement avec la télécommande. En faisant comme cela, tout contrôle autonome du robot est désactivé. Dès la connection de la télécommande activée, les touches 1,2,3 et maison restent allumées. Maintenant, le robot ne répond qu'à la télécommande.

### RC actif (trois étages)

0 = désactivé

1 = allumé avec phare

2 = activé avec signal sonore + flash lumineux

vitesse des brosses

ventilateur (à trois étages)

0 = arrêt

1 = 50 %

2 = 100 %

forward

brosse à rebrousse-poil

toutes les directions

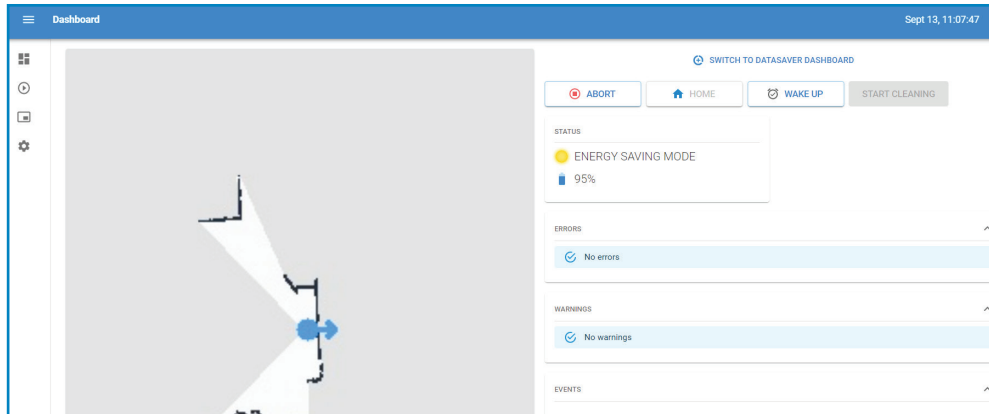
on/off

## KEMARO WEB APP

Utilisez la WebApp pour faire la cartographie, définir les zones de nettoyage et horaires, configurer tous les paramètres du robot ect...

### Nom d'utilisateur Web App

- Connection au Hotspot KEMARO
- Tapez l'URL 10.0.0.1 dans la barre de recherche (Chrome ou Edge)



## CONNEXION AU SERVICE À DISTANCE



Pour activer le service de connection, la combinaison de bouton

1. STOP
2. HOME

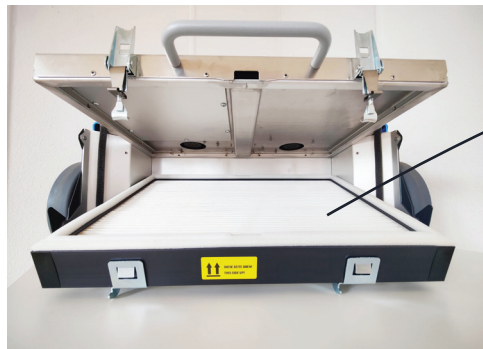
Doivent être pressés simultanément.

Dés que la connexion au service est établie, l'indicateur de maintenance s'allume continuellement. Astuce: si la lumière s'arrête de temps en temps, il y a probablement peu ou pas de signal disponible.

## MAINTENANCE

Pour des opérations stables, il est important de prendre soin du robot. Même en cas de mal fonctionnement, il est important en premier de suivre les étapes indiquées

## JOURNALIERE



**(1)** Retirer et vider le bac.

**(2)** Nettoyer le filtre en utilisant un aspirateur, porter un masque afin de d'éviter de respirer de fines particules. La fréquence de nettoyage doit être en adéquation avec l'usage et la pollution de l'environnement.

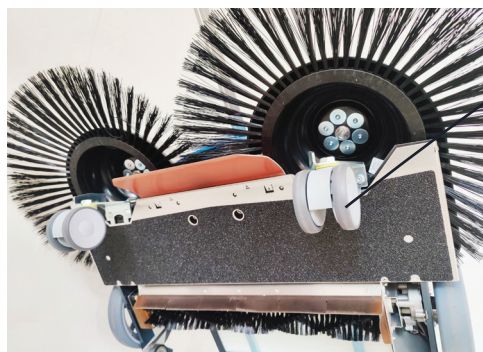
**(3)** Regarder les disques de nettoyage pour s'assurer qu'il n'y ai pas de déchet enroulé autour.



**(4)** Regarder la brosse centrale pour s'assurer qu'il n'y ai pas de déchet enroulé autour de la brosse, du moteur ou des roulements.

**(5)** Regarder à l'intérieur de la machine s'il ne reste pas de poussière, débris.

## HEBDOMADAIRE



**(1)** Contrôler la fonction anti-chute - Les roues doivent bouger facilement. Enlever tout élément, poussière empêchant le bon fonctionnement.



**(2)** Nettoyer le LiDAR avec l'air comprimé ou un tissu sans peluche ou un chiffon microfibre.





**(3)** Nettoyer les lentilles de la caméra 3D avec un tissu sans peluche ou un chiffon microfibre.



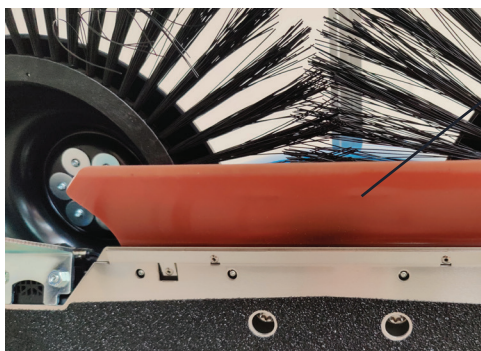
**(4)** Nettoyer les bornes de contact du robot et de la station de charge.



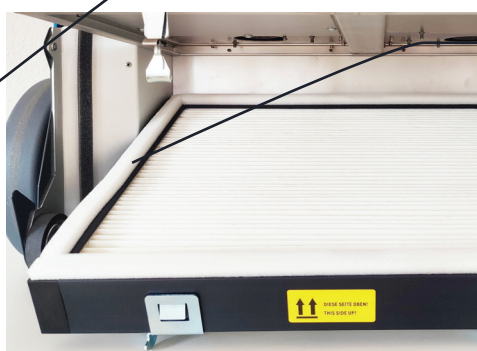
**(5)** Contrôler la position de la station de charge pour un bon contact.



**(6)** Nettoyer les bandes réfléchissantes.



**(7)** Contrôler les bandes caoutchouc (dessous le robot/ en face) pour une bon positionnement et un bon état.



**(8)** Contrôler le joint en mousse (coller à l'intérieur de la cuve).