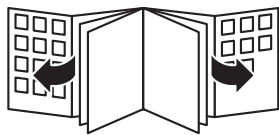
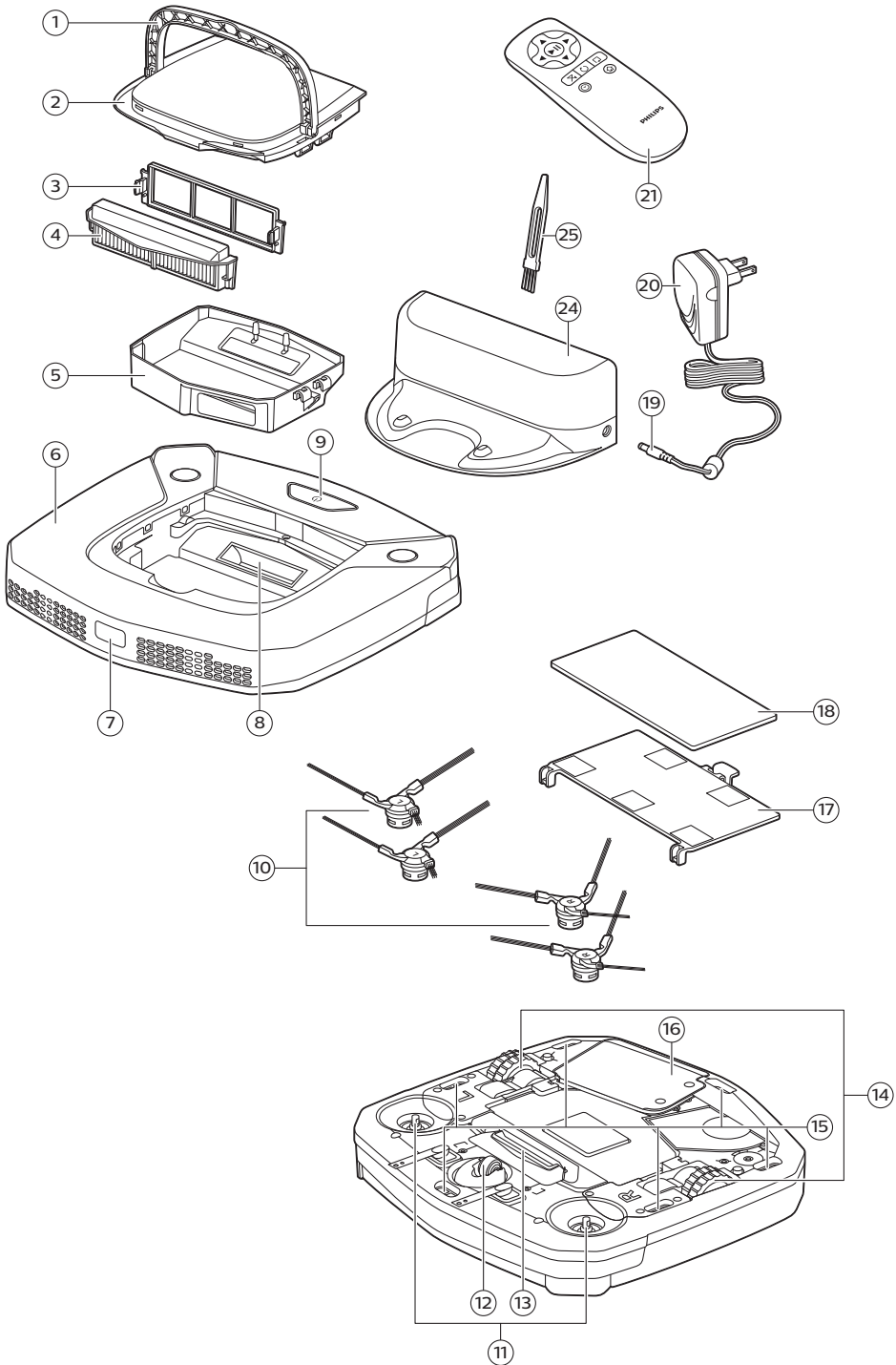


PHILIPS

FC8796, FC8794,
FC8792







English 6
Bahasa Melayu 15
ภาษาไทย 25
简体中文 33
繁體中文 41
한국의 49

Introduction

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 unit
- 4 Dust container
- 5 Edge of top cover
- 6 Docking station sensor
- 7 Suction opening
- 8 Start/stop button
- 9 Side brushes
- 10 Shafts for mounting the side brushes
- 11 Front wheel
- 12 Suction opening
- 13 Side wheels
- 14 Sensors
- 15 Cover of the battery compartment
- 16 Mopping attachment (FC8796, FC8794)
- 17 Mopping pad (FC8796, FC8794)
- 18 Small plug
- 19 Adapter
- 20 Cleaning brush
- 21 Remote control
- 22 AA batteries for remote control
- 23 Docking station

Remote control

You can operate the robot with the remote control (Fig. 2). It has the following buttons:

- 1 Start/stop button
- 2 Navigation buttons
- 3 Cleaning mode buttons
- 4 Docking button
- 5 24-hour scheduler

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.

- 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 (Fig. 3).
- The suction power of the robot picks up loose dirt and transports it through the suction opening into the dust container (Fig. 4).
- Types FC8796 and FC8794 come with a mopping attachment that can be attached to the robot to mop your hard floor.

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 Random pattern (Fig. 5)
- 2 Wall-following pattern (Fig. 6)
- 3 Spot-cleaning pattern (Fig. 7)

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

When the robot has completed this sequence of patterns, it starts moving in random 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.

Note: You can also select each mode individually by pressing the appropriate button on the remote control (see 'Cleaning mode selection').

How your robot avoids height differences

The robot has five 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 'Cleaning the robot').

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 (Fig. 8).

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

Placing the batteries in the remote control

8 English

The remote control works on two AA batteries.

- 1 Push the tab (1) to unlock the battery compartment lid (2) and remove the battery compartment lid (Fig. 9).
- 2 Insert two AA batteries (Fig. 10).

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

- 3 To reattach the battery compartment lid, first insert the lug into the opening in the rim of the compartment (1) and then push down the lid (2) until it locks with a click (Fig. 11). 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) (Fig. 12).
- 2 Place the docking station on a horizontal, level floor against a wall.

Note: Make sure that there are no obstacles or height differences 150 cm in front, 30 cm to the right and 100 cm to the left of the docking station (Fig. 13).

Charging

- 1 Place the robot on the plugged-in docking station (Fig. 14).
- 2 Press the start/stop button to activate the robot (Fig. 15).
- 3 The start/stop button starts flashing (Fig. 16).
- 4 When the rechargeable battery is fully charged, the start/stop button lights up continuously (Fig. 17).

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 (Fig. 18).
- Remove all cables, wires and cords from the floor to prevent the robot from getting entangled in them.
- If there is a rug with tassels in the room you want the robot to clean, fold the tassels under the rug to prevent the robot from getting stuck on the tassels and to prevent the rug from getting damaged (Fig. 19).

Using your robot

Starting and stopping

- 1 Press the start/stop button on the remote control (Fig. 20).
- 2 The start/stop button on the robot lights up continuously and the robot starts cleaning (Fig. 21).
- 3 The robot cleans in auto-cleaning mode until its battery runs low. In auto cleaning mode, it follows repeated sequences of random, wall-following and spiral movements.
- 4 When the battery runs low, the start/stop button starts flashing quickly and the robot starts searching for the docking station to charge (Fig. 22).

- 5 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.
- 6 To make the robot return to the docking station before the rechargeable battery runs low, press the docking button on the remote control (Fig. 23).
- 7 The start/stop button starts flashing and the robot returns to the docking station.

Note: If you did not start the robot from the docking station, it does not return to the docking station automatically when the rechargeable battery runs low. If there is still enough energy in the rechargeable battery, you can press the docking button on the remote control to make the robot return to the docking station. If the rechargeable battery is completely empty, you have to place the robot on the docking station manually.

Cleaning mode selection

This robot has three individual cleaning modes that can each be activated by pressing the appropriate button on the remote control.

Random mode

In this mode, the robot cleans the room in a mixed pattern of straight and crisscross movements (Fig. 24).

Wall-following mode

In this mode, the robot follows the walls of the room to give the area alongside the walls an extra clean (Fig. 25).

Spot-cleaning mode

In this mode, the robot moves randomly on a small area to clean this area thoroughly (Fig. 26).

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

Manual driving

You can drive the robot manually with buttons on the remote control.

- 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. (Fig. 27)

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 24-hour scheduler

The 24-hour scheduler can be activated with the remote control. Make sure the robot is in standby mode and is not positioned on the docking station.

- 1 Press the 24-hour scheduler button (Fig. 28) on the remote control to activate the 24-hour scheduler.
 - When you activate the 24-hour scheduler, the display starts to flash briefly every few seconds.
 - The robot will start a cleaning run 24 hours after you activated the 24-hour scheduler. It will continue to start a cleaning run at the same time every 24 hours until you deactivate the 24-hour scheduler.
- 2 To deactivate the 24-hour scheduler, press the 24-hour scheduler button. The display will light up continuously to show the robot is in standby mode and the 24-hour scheduler is no longer active.

10 English

Mopping with the robot

Types FC8796 and FC8794 come with a mopping attachment and a mopping pad for wet cleaning of hard floors.

Attaching the mopping pad

- 1 Soak the mopping pad in water or wet the mopping pad under the tap. You can add a few drops of a readily available floor cleaner that is suitable for your floor.
- 2 Squeeze the mopping pad thoroughly to ensure it is only damp instead of wet.
- 3 Attach the damp mopping pad to the mopping attachment by pushing the Velcro fasteners of the mopping pad onto Velcro fasteners of the mopping attachment (Fig. 29).
- 4 Insert the attachment lugs of the mopping attachment into the two attachment holes located just behind the wheels. Then press down until you hear a click (Fig. 30).

Cleaning floors with the mopping attachment

Note: To clean hard floors with the mopping attachment, you have to start the robot from a point in the room you wish to clean. You cannot start the robot from its docking station with the mopping pad attached.

- 1 Just press the start/stop button on the remote control to start the robot.
 - The robot continues mopping until its battery runs low and the robot stops.

Note: Detach the mopping pad and the mopping attachment before you send the robot to the docking station with the docking button on the remote control or before you place the robot on the docking station manually.

Detaching the mopping attachment

- 1 To detach the mopping attachment, press the tab (1) and pull up the mopping attachment to remove it (2) (Fig. 31).
- 2 Pull the mopping pad off the mopping attachment.
- 3 To clean the mopping pad, wash it in the washing machine on a gentle cycle at a temperature of 60°C max.

Alarm signal

If the robot gets into trouble while cleaning (e.g., because a wheel jams or is no longer in contact with the floor, or because a sensor can no longer detect the floor), you will hear a sound and the robot stops. Press the start/stop button to switch the robot to standby mode and solve the problem that causes the alarm signal, for instance by removing the obstacle that blocks the wheel, cleaning the sensors, or picking up the robot and putting it down in a different place.

Cleaning and maintenance

Emptying and cleaning the dust container

Empty and clean the dust container when the start/stop button starts flashing.

- 1 Pull up the handle of the dust container lid and lift the dust container out of the dust container compartment (Fig. 32).
- 2 Pull the tab on the side of the dust container to open the lid (Fig. 33).
- 3 Remove the filter unit from the dust container (Fig. 34).
- 4 Shake the dust container over a dustbin to empty it (Fig. 35).

- 5 You can clean the dust container under a lukewarm tap.

Caution: Do not clean the dust container in the dishwasher.

- 6 To clean the filters thoroughly, take the filter unit apart by pressing the tabs located on both sides of the filter unit and taking the dust filter off the EPA filter. Then clean the EPA filter with the cleaning brush supplied (Fig. 36).
- 7 Reassemble the filter unit, snap the EPA filter into the dust filter. Then place the filter unit back into the dust container (Fig. 37).

Note: If you cleaned the dust container under the tap, please make sure it is dry before you reinsert the filter unit.

- 8 Put the lid on the dust container and make sure it locks into place with a click (Fig. 38).
- 9 Put the dust container back into the dust container compartment and fold down the dust container handle (Fig. 39).

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

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 To clean the side brushes, grab them by the bristles and pull them off their shafts (Fig. 40).
- 3 Clean the side brushes and the shafts of the side brushes with the cleaning brush supplied.
- 4 Remove dust or fluff from the front wheel and side wheels with the cleaning brush supplied.
- 5 Remove dust or fluff from the dust or fluff from the drop-off sensors with the cleaning brush supplied.

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.

- 6 Use the cleaning brush supplied to clean the suction opening.
- 7 Check the side brushes and the bottom of the robot for any sharp objects that could damage your floor.

Replacement

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).

Replacing the filter

Replace the EPA filter if it is very dirty or damaged (see 'Emptying and cleaning the dust container'). To obtain a new EPA filter, go to www.philips.com/support.

Replacing the side brushes

Replace the side brushes after some time to ensure proper cleaning results.

12 English

Note: 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. To obtain new side brushes, go to www.philips.com/support.

- 1 To replace the side brushes, grab the old side brushes by the bristles and pull them off their shafts.
- 2 Push the new side brushes onto the shafts.

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.

Replacing the batteries of the remote control

- 1 Push the tab (1) to unlock the battery compartment lid (2) and remove the battery compartment lid (Fig. 9).
- 2 Remove the empty AA batteries from the battery compartment.
- 3 Insert two new AA batteries (Fig. 10).

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

- 4 To reattach the battery compartment lid, first insert the lug into the opening in the rim of the compartment (1) and then push down the lid (2) until it locks with a click (Fig. 11). Now the remote control is ready for use.

Note: Dispose of empty disposable batteries according to the local rules in your country.

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 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.
- 2 Undo the screws of the battery compartment lid and remove the lid (Fig. 45).
- 3 Lift out the rechargeable battery and disconnect it (Fig. 46).
- 4 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.

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 'Preparing for use').
The robot does not respond when I press one of the buttons.	The robot could not find the docking station and the battery ran out.	Place the robot on the plugged-in docking station. After a few seconds, the robot beeps and the display lights up.
The robot beeped and stopped.	One or both wheels are stuck.	Press the start/stop button. 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 'Cleaning the robot').
	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.
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 'Replacing the side brushes').
	The filter in the dust container is dirty.	Disassemble the filter unit. Clean the dust filter and the EPA filter with a toothbrush with soft bristles. You can also rinse the dust filter under a tap.
		If cleaning the EPA filter does not help anymore, replace the filter with a new one. We advise you to replace the EPA filter at least once a year.
	The suction opening in the bottom of the dust container is clogged.	Clean the suction opening (see 'Cleaning the robot').
	The front wheel is jammed with hair or other dirt.	Clean the front wheel (see 'Cleaning the robot').
	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.

14 English

Problem	Possible cause	Solution
	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.	Have the rechargeable battery replaced by a Philips service center (see 'Replacing the rechargeable battery').
The robot is moving in circles.	The robot is in spot-cleaning mode.	This is normal behavior. The spot-cleaning 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 spot-cleaning mode by selecting a different cleaning mode on the remote control. You can also stop the spot-cleaning 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').
	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.

Pengenalan

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 Unit penuras
- 4 Bekas habuk
- 5 Hujung penutup atas
- 6 Sensor stesen dok
- 7 Bukaan sedutan
- 8 Butang mula/henti
- 9 Berus tepi
- 10 Batang untuk memasang berus tepi
- 11 Roda depan
- 12 Bukaan sedutan
- 13 Roda tepi
- 14 Sensor
- 15 Penutup petak bateri
- 16 Alat tambahan mengelap (FC8796, FC8794)
- 17 Pad mengelap (FC8796, FC8794)
- 18 Plag kecil
- 19 Penyesuai
- 20 Berus pembersih
- 21 Unit kawalan jauh
- 22 Bateri AA untuk unit kawalan jauh
- 23 Stesen dok

Unit kawalan jauh

Anda boleh mengendalikan robot dengan unit kawalan jauh (Raj. 2). Ia mempunyai butang yang berikut:

- 1 Butang mula/henti
- 2 Butang navigasi
- 3 Butang mod pembersihan
- 4 Butang dok
- 5 Penjadual 24 jam

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

16 Bahasa Melayu

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 menggerakkannya ke arah bukaan sedutan (Raj. 3).
- Kuasa sedutan robot mengutip habuk yang bertebaran dan mengangkutnya melalui bukaan sedutan ke dalam bekas habuk (Raj. 4).
- Jenis FC8796 dan FC8794 disediakan dengan alat tambahan menggelap yang boleh disambungkan ke robot untuk menggelap lantai keras anda.

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 rambang (Raj. 5)
- 2 Corak mengikut dinding (Raj. 6)
- 3 Corak pembersihan rapi (Raj. 7)

Dalam mod auto pembersihan, robot menggunakan corak ini dalam urutan yang tetap: corak rambang, corak mengikut dinding dan corak pembersihan rapi.

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

Catatan: Anda juga boleh memilih setiap mod secara individu dengan menekan butang yang sesuai pada unit kawalan jauh (lihat bahagian 'Pemilihan mod pembersihan' untuk butiran lanjut).

Bagaimana robot anda mengelak perbezaan ketinggian

Robot mempunyai lima 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 'Membersihkan robot').

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 (Raj. 8).

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

Meletakkan bateri dalam unit kawalan jauh

Unit kawalan jauh berfungsi menggunakan dua bateri AA.

- 1 Tolak tab (1) untuk membuka penutup petak bateri (2) dan tanggalkan penutup petak bateri (Raj. 9).
- 2 Masukkan dua bateri AA (Raj. 10).

Catatan: Pastikan kutub + dan - bateri menghalo ke arah yang betul.

- 3 Untuk memasang semula penutup petak bateri, masukkan dahulu cuping ke dalam bukaan dalam bingkai petak (1) dan kemudian tolak ke bawah penutup (2) sehingga ia terkunci dengan bunyi klik (Raj. 11). 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) (Raj. 12).
- 2 Letakkan stesen dok di atas lantai rata dan mendatar ke dinding.

Catatan: Pastikan tiada halangan atau perbezaan ketinggian 150 cm di depan, 30 cm ke kanan dan 100 cm ke kiri stesen dok (Raj. 13).

Pengecasan

- 1 Tempatkan robot pada stesen dok yang dipasangkan palamnya (Raj. 14).
- 2 Tekan butang mula/henti untuk mengaktifkan robot (Raj. 15).
- 3 Butang mula/henti mula berkelip (Raj. 16).
- 4 Apabila bateri boleh cas semula telah dicas sepenuhnya, butang mula/henti menyala secara berterusan (Raj. 17).

Menyediakan bilik untuk aktiviti pembersihan

- Sebelum anda memulakan robot bagi aktiviti pembersihan, pastikan anda mengetepikan semua objek yang longgar dan mudah pecah daripada lantai (Raj. 18).
- Tanggalkan semua kabel, wayar dan kord daripada lantai untuk mencegah robot daripada terbelit padanya.
- Jika terdapat ambal dengan rambu dalam bilik yang anda mahu dibersihkan oleh robot, masukkan rambu ke bawah ambal untuk mencegah robot daripada tersangkut pada rambu dan mencegah ambal daripada rosak (Raj. 19).

Menggunakan robot anda

Bermula dan berhenti

- 1 Tekan butang mula/henti pada unit kawalan jauh (Raj. 20).
- 2 Butang mula/henti pada robot menyala secara berterusan dan robot memulakan pembersihan (Raj. 21).

18 Bahasa Melayu

- 3 Robot membersihkan kawasan dalam mod auto-pembersihan sehingga baterinya kurang kuasa. Dalam mod auto-pembersihan, robot mengikuti urutan berulang secara rambang, mengikuti dinding dan gerakan pilin.
- 4 Apabila kuasa bateri berkurangan, butang mula/henti mula berkelip dengan pantas dan robot mula mencari stesen dok untuk mengecas (Raj. 22).
- 5 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.
- 6 Untuk membuat robot kembali ke stesen dok sebelum bateri boleh cas semula kurang kuasa, tekan butang dok pada unit kawalan jauh (Raj. 23).
- 7 Butang mula/henti mula berkelip dan robot kembali ke stesen dok.

Catatan: Jika anda tidak memulakan robot dari stesen dok, ia tidak akan kembali ke stesen dok secara automatik apabila bateri boleh cas semula kurang kuasa. Jika tenaga masih mencukupi dalam bateri boleh cas semula, anda boleh menekan butang dok pada unit kawalan jauh untuk membuat robot kembali ke stesen dok. Jika bateri boleh cas semula sudah kosong sepenuhnya, anda perlu meletakkan robot di stesen dok secara manual.

Pemilihan mod pembersihan

Robot ini mempunyai tiga mod pembersihan individu yang setiap daripadanya boleh diaktifkan dengan menekan butang yang sesuai pada unit kawalan jauh.

Mod rambang

Dalam mod ini, robot membersihkan bilik dalam corak campuran pergerakan lurus dan silang-menyilang (Raj. 24).

Mod mengikut dinding

Dalam mod ini, robot mengikuti dinding bilik untuk memberi kawasan sepanjang dinding pembersihan tambahan (Raj. 25).

Mod pembersihan rapi

Dalam mod ini, robot bergerak secara rambang di kawasan yang kecil untuk membersihkan kawasan ini dengan rapi (Raj. 26).

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

Pemanduan manual

Anda boleh memandu robot secara manual dengan butang pada unit kawalan jauh.

- 1 Gunakan butang anak panah atas dan bawah serta kiri dan kanan butang mula/henti pada unit kawalan jauh untuk mengemudi robot dalam bilik. (Raj. 27)

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 penjadual 24 jam

Penjadual 24 jam boleh diaktifkan dengan unit kawalan jauh. Pastikan robot berada dalam mod sedia dan tidak diletakkan pada stesen dok.

- 1 Tekan butang penjadual 24 jam pada unit (Raj. 28) kawalan jauh untuk mengaktifkan penjadual 24 jam.
 - Apabila anda mengaktifkan penjadual 24 jam, paparan mula berkelip sekejap setiap beberapa saat.
 - Robot akan mula menjalankan pembersihan 24 jam selepas anda mengaktifkan penjadual 24 jam. Ia akan terus memulakan pembersihan pada masa yang sama setiap 24 jam sehingga anda menyahaktifkan penjadual 24 jam.
- 2 Untuk menyahaktifkan penjadual 24 jam, tekan butang penjadual 24 jam. Paparan akan menyala secara berterusan untuk menunjukkan robot berada dalam mod sedia dan penjadual 24 jam tidak lagi aktif.

Mengelap dengan robot

Jenis FC8796 dan FC8794 disediakan dengan alat tambahan mengelap dan pad mengelap untuk pembersihan basah lantai keras.

Menyambungkan pad mengelap

- 1 Rendamkan pad mengelap dalam air atau basahkan pad mengelap di bawah air paip. Anda boleh menambah beberapa titisan pembersih lantai yang tersedia dan sesuai untuk lantai anda.
- 2 Perah pad mengelap dengan rapi untuk memastikan ia hanya lembap dan bukan basah.
- 3 Sambungkan pad mengelap yang lembap itu pada alat tambahan mengelap dengan menolak kancing Velcro pad mengelap ke kancing Velcro alat tambahan mengelap (Raj. 29).
- 4 Masukkan cuping sambungan alat tambahan mengelap ke dalam dua lubang sambungan yang terletak di belakang roda. Kemudian tekan ke bawah sehingga anda mendengar bunyi klik (Raj. 30).

Membersihkan lantai dengan alat tambahan mengelap.

Catatan: Untuk membersihkan lantai keras dengan alat tambahan mengelap, anda perlu memulakan robot dari titik dalam bilik yang anda ingin bersihkan. Anda tidak boleh memulakan robot dari stesen doknya dengan pad mengelap disambungkan.

- 1 Hanya tekan butang mula/henti pada unit kawalan jauh untuk memulakan robot.
 - Robot terus mengelap sehingga baterinya kurang kuasa dan robot berhenti.

Catatan: Tanggalkan pad mengelap dan alat tambahan mengelap sebelum anda menghantar robot ke stesen dok dengan menggunakan butang dok pada unit kawalan jauh atau sebelum anda meletakkan robot di stesen dok secara manual.

Menanggalkan alat tambahan mengelap.

- 1 Untuk menanggalkan alat sambungan mengelap, tekan tab (1) dan tarik alat sambungan mengelap untuk menanggalkannya (2) (Raj. 31).
- 2 Tarik pad mengelap daripada alat sambungan mengelap.
- 3 Untuk membersihkan pad mengelap, cucinya dalam mesin basuh pada kitaran lembut pada suhu 60°C maksimum.

Bunyi amaran

Jika robot menghadapi masalah semasa membersihkan (contoh kerana roda tersangkut atau tidak lagi mencecah lantai atau kerana sensor tidak boleh mengesan lagi lantai), anda akan mendengar bunyi dan robot akan berhenti. Tekan butang mula/henti untuk menukar robot kepada mod sedia dan selesaikan masalah yang menyebabkan bunyi amaran itu, sebagai contoh dengan

mengeluarkan halangan yang menghalang roda, membersihkan sensor atau mengangkat robot dan meletakkannya di tempat lain.

Pembersihan dan penyelenggaraan

Mengosongkan dan membersihkan bekas habuk

Kosongkan dan bersihkan bekas habuk apabila butang mula/henti mula berkelip.

- 1 Tarik pemegang penutup bekas habuk dan angkat keluar bekas habuk itu daripada petak bekas habuk (Raj. 32).
- 2 Tarik tab di tepi bekas habuk untuk membuka penutup (Raj. 33).
- 3 Keluarkan unit turas daripada bekas habuk (Raj. 34).
- 4 Goncang bekas habuk di atas tong sampah untuk mengosongkannya (Raj. 35).
- 5 Anda boleh membersihkan bekas habuk di bawah air paip suam.

Awas: Jangan bersihkan bekas habuk dalam mesin basuh pinggan.

- 6 Untuk membersihkan penuras dengan rapi, tanggalkan unit penuras dengan menekan tab yang terletak di kedua-dua belah unit penuras dan mengeluarkan penuras habuk daripada penuras EPA. Kemudian bersihkan penuras EPA dengan berus pembersih yang dibekalkan (Raj. 36).
- 7 Pasang semula unit penuras, masukkan penuras EPA ke dalam penuras habuk. Kemudian letakkan semula unit turas ke dalam bekas habuk (Raj. 37).

Catatan: Jika anda membersihkan bekas habuk di bawah air paip, pastikan ia kering sebelum dimasukkan semula ke dalam unit penuras.

- 8 Letakkan penutup pada bekas habuk itu dan pastikan ia terkunci di tempatnya dengan bunyi klik (Raj. 38).
- 9 Letakkan bekas habuk semula ke dalam petak bekas habuk dan lipat pemegang bekas habuk (Raj. 39).

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

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 Untuk membersihkan berus tepi, genggam bulu kejunya dan keluarkannya daripada acinya (Raj. 40).
- 3 Bersihkan berus tepi dan batang berus tepi dengan berus pembersih yang dibekalkan.
- 4 Tanggalkan habuk atau bulu-bulu daripada roda hadapan dan roda tepi dengan berus pembersih yang dibekalkan.
- 5 Tanggalkan habuk atau bulu-bulu daripada sensor jatuh dengan berus pembersih yang dibekalkan.

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

- 6 Gunakan berus pembersih yang dibekalkan untuk membersihkan bukaan sedutan.
- 7 Periksa berus tepi dan bawah robot untuk sebarang objek tajam yang boleh merosakkan lantai anda.

Penggantian

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).

Menggantikan penuras

Gantikan penuras EPA jika terlalu kotor atau rosak (lihat 'Mengosongkan dan membersihkan bekas habuk'). Untuk memperoleh penuras EPA baharu, pergi ke www.philips.com/support.

Menggantikan berus tepi

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

Catatan: Sentiasa gantikan berus tepi apabila anda melihat tanda-tanda kelusuhan atau kerosakan. Kami juga mengesyorkan anda untuk menggantikan kedua-dua berus tepi pada masa yang sama. Untuk memperoleh berus tepi baharu, pergi ke www.philips.com/support.

- 1 Untuk menggantikan berus tepi, genggam bulu kejur berus tepi yang lama dan tariknyanya keluar daripada acinya.
- 2 Tolak berus tepi yang baharu ke dalam acinya.

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 mengecap 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.

Menggantikan bateri unit kawalan jauh

- 1 Tolak tab (1) untuk membuka penutup petak bateri (2) dan tanggalkan penutup petak bateri (Raj. 9).
- 2 Keluarkan bateri AA yang telah kehabisan daripada petak bateri.
- 3 Masukkan dua bateri AA baharu (Raj. 10).

Catatan: Pastikan kutub + dan - bateri menghala ke arah yang betul.

- 4 Untuk memasang semula penutup petak bateri, masukkan dahulu cuping ke dalam bukaan dalam bingkai petak (1) dan kemudian tolak ke bawah penutup (2) sehingga ia terkunci dengan bunyi klik (Raj. 11). Kini unit kawalan jauh sudah bersedia untuk digunakan.

Catatan: Buang bateri pakai buang yang sudah kehabisan mengikut peraturan tempatan di negara anda.

Mengeluarkan bateri boleh cas semula

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

22 Bahasa Melayu

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 Biarkan robot itu berjalan sehingga bateri boleh cas semula kosong untuk memastikan bateri boleh cas semula dinyah cas sepenuhnya sebelum anda mengeluarkan dan membuangnya.
- 2 Buka skru dan penutup petak bateri dan keluarkan penutup (Raj. 45).
- 3 Angkat keluar bateri boleh cas semula dan putus sambungannya (Raj. 46).
- 4 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.

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 'Membuat persediaan untuk guna').
Robot tidak memberikan respons apabila saya menekan salah satu butangnya.	Robot tidak dapat mencari stesen dok dan sudah kehabisan bateri.	Tempatkan robot pada stesen dok yang dipasangkan palamnya. Selepas beberapa saat, robot mengeluarkan bunyi bip dan paparan akan menyala.
Robot mengeluarkan bunyi bip dan berhenti.	Salah satu atau kedua-dua roda tersangkut.	Tekan butang mula/henti. 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 'Membersihkan robot').
	Robot diangkat semasa membersihkan kawasan.	Tekan butang mula/henti. Letakkan robot di atas lantai. Kemudian tekan butang mula/henti untuk membuat robot meneruskan pembersihan.
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 (lihat 'Menggantikan berus tepi').
	Penuras dalam bekas habuk sudah kotor.	Tanggalkan unit penuras. Bersihkan penuras habuk dan penuras EPA dengan berus gigi yang mempunyai berus kejur yang lembut. Anda juga boleh membilas penuras habuk di bawah air paip.

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
		Jika membersihkan penuras EPA tidak membantu lagi, gantikan penuras dengan yang baharu. Kami menasihatkan anda untuk menggantikan penuras EPA sekurang-kurangnya sekali setahun.
	Buka sedutan di bawah bekas habuk tersumbat.	Bersihkan bukaan sedutan (lihat 'Membersihkan robot').
	Roda depan tidak bergerak kerana mempunyai rambut atau kotoran lain.	Bersihkan roda hadapan (lihat 'Membersihkan robot').
	Robot membersihkan permukaan yang sangat gelap atau kilat, yang mencetuskan sensor jatuh. Ini menyebabkan robot untuk bergerak dalam corak yang luar 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 cahaya 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.	Dapatkan bateri boleh cas semula itu digantikan oleh pusat perkhidmatan Philips (lihat 'Menggantikan bateri boleh cas semula').
Robot bergerak dalam bulatan.	Robot berada dalam mod pembersihan rapi.	Ini kelakuan biasa. Mod pembersihan 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 pembersihan sangat bersih dengan memilih mod pembersihan yang berbeza pada unit kawalan jauh.
		Anda juga boleh menghentikan mod pembersihan sangat bersih dengan memilih mod pembersihan yang berbeza pada unit kawalan jauh.

24 Bahasa Melayu

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
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').
	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.

ข้อมูลเบื้องต้น

ข้อมูลเบื้องต้น

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

คำอธิบายทั่วไป

- 1 ด้ามจับฝาปิดภาชนะเก็บฝุ่น
- 2 ฝาปิดภาชนะเก็บฝุ่น
- 3 แขนกรองฝุ่น
- 4 ภาชนะเก็บฝุ่น
- 5 ขอบฝาครอบด้านบน
- 6 เซนเซอร์ที่แทนวาง
- 7 ขอบดูดฝุ่น
- 8 ปุ่มเริ่ม/หยุด
- 9 แปรงดันข้าง
- 10 แกนสำหรับติดตั้งแปรงดันข้าง
- 11 ลูอหนา
- 12 ขอบดูดฝุ่น
- 13 ลอข้าง
- 14 เซนเซอร์
- 15 ฝาครอบของใส่แบตเตอรี่
- 16 ชุดมือป (FC8796, FC8794)
- 17 แผ่นมือป (FC8796, FC8794)
- 18 ปลั๊กขนาดเล็ก
- 19 อะแดปเตอร์
- 20 แปรงทำความสะอาด
- 21 รีโมทคอนโทรล
- 22 แบตเตอรี่ AA สำหรับรีโมทคอนโทรล
- 23 แทนวาง

รีโมทคอนโทรล

คุณสามารถใช้รีโมทคอนโทรล (รูปที่ 2) เพื่อควบคุมการทำงานของหุ่นยนต์ รีโมทคอนโทรลประกอบด้วยปุ่มต่อไปนี้:

- 1 ปุ่มเริ่ม/หยุด
- 2 ปุ่มควบคุมการทำงาน
- 3 ปุ่มหยุดทำความสะอาด
- 4 ปุ่มแทนวาง
- 5 ตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง

วิธีการทำงานของหุ่นยนต์

สิ่งที่หุ่นยนต์ทำความสะอาด

หุ่นยนต์นี้มีความสามารถที่เหมาะสมกับการทำความสะอาดพื้นในบ้านของคุณ

หุ่นยนต์นี้เหมาะอย่างยิ่งสำหรับใช้ทำความสะอาดพื้นแข็ง เช่น พื้นไม้ พื้นกระเบื้อง หรือพื้นเคลือบน้ำมัน

หากใช้ทำความสะอาดพื้นที่อ่อนนุ่ม เช่น พรม อาจมีปัญหาได้ หากคุณใช้หุ่นยนต์บนพรม ควรเฝ้าดูในครั้งแรกที่ใช้ว่า

หุ่นยนต์นั้นสามารถจัดการกับพื้นประเภทนี้ได้หรือไม่

หุ่นยนต์ยังต้องการการควบคุมดูแลอีกด้วยเมื่อคุณใช้หุ่นยนต์บนพื้นแข็งที่มีสีสดหรือมีความมันเงามาก

วิธีการทำความสะอาดของหุ่นยนต์

ระบบทำความสะอาด

หุ่นยนต์มีระบบทำความสะอาด 3 ขั้นตอน เพื่อให้ทำความสะอาดพื้นของคุณ ได้อย่างมีประสิทธิภาพ

- แปรงแบบสองด้านสามารถช่วยหุ่นยนต์ทำความสะอาดตามมุมและผนังได้ นอกจากนี้ยังช่วยขจัดสิ่งสกปรกจากพื้นและดูดเข้าไปยังช่องดูดฝุ่น (รูปที่ 3) อีกด้วย
- ความแรงในการดูดของหุ่นยนต์จะดูดสิ่งสกปรกที่ไม่ฝังแน่น แลส่งไปยังช่องดูดฝุ่นเข้าสู่ภาชนะเก็บฝุ่น (รูปที่ 4)
- รุ่น FC8796 และ FC8794 มาพร้อมกับชุดมือที่สามารถติดตั้งเข้ากับหุ่นยนต์เพื่อใช้ดูพื้นที่มีลักษณะแข็ง

รูปแบบการทำความสะอาด

ในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ หุ่นยนต์จะใช้รูปแบบการทำความสะอาดที่เปลี่ยนลำดับ ไปโดยอัตโนมัติ เพื่อให้ทำความสะอาดแต่ละพื้นที่ของห้อง ได้อย่างหมดจด รูปแบบการทำความสะอาดที่ใช้มีดังต่อไปนี้:

- 1 รูปแบบ (รูปที่ 5) สุ่ม
- 2 รูปแบบ (รูปที่ 6) ตามแนวผนัง
- 3 รูปแบบ (รูปที่ 7) ทำความสะอาดเฉพาะจุด

ในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ หุ่นยนต์จะใช้รูปแบบเหล่านี้ในลำดับที่ตายตัว ได้แก่ รูปแบบสุ่ม รูปแบบตามแนวผนัง และรูปแบบทำความสะอาดเฉพาะจุด

เมื่อหุ่นยนต์ดำเนินการตามลำดับรูปแบบนี้ครบแล้ว หุ่นยนต์จะเริ่มเคลื่อนที่ตามรูปแบบสุ่มอีกครั้ง หุ่นยนต์ยังจะใช้ลำดับรูปแบบนี้ในการทำความสะอาดห้องจนกระทั่งแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟ โคลดต่ำ หรือจนกระทั่งผู้ใช้ปิดเครื่องด้วยตนเอง

หมายเหตุ: คุณยังสามารถเลือกแต่ละโหมดได้ โดยการกดปุ่มที่เหมาะสมบนรีโมทคอนโทรล (ดูที่ 'การเลือกโหมดทำความสะอาด')

วิธีที่หุ่นยนต์หลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ

หุ่นยนต์มีเซนเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นหาตัวติดตั้งอยู่ที่ด้านล่าง

หุ่นยนต์จะใช้เซนเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นเหล่านี้ในการตรวจจับและหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ เช่น บันได

หมายเหตุ: เป็นเรื่องปกติสำหรับหุ่นยนต์ที่จะเคลื่อนที่เล็กน้อยเลยออกไปจากขอบซึ่งมีพื้นผิวที่มีความสูงต่างกัน เนื่องจากเซนเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นนั้นอยู่ติดจากกันชนเข้ามาเล็กน้อย

ข้อควรระวัง: ในบางกรณี เช่น เซนเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นอาจตรวจไม่พบบันไดหรือพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับได้ทันเวลาดังนั้น จึงควรตรวจสอบหุ่นยนต์อย่างรอบคอบในช่วงสองสามครั้งแรกที่คุณใช้งาน และในเวลาที่คุณทำงานในบริเวณ ใกล้กับบันไดหรือพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ ควรทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นเป็นประจำ เพื่อให้หุ่นยนต์สามารถตรวจจับพื้นที่ต่างระดับได้อย่างเหมาะสม (ดู 'การทำความสะอาดหุ่นยนต์') และต่อเนื่อง

ก่อนใช้งานครั้งแรก

การติดตั้งแปรงด้านข้าง

- 1 แกะกล่องแปรงด้านข้าง แล้ววางหุ่นยนต์บนโต๊ะหรือบนพื้นแบบหยางท้อขึ้น
- 2 กดแปรงด้านข้างลง ไปบนแกนที่ด้านล่างของหุ่นยนต์ (รูปที่ 8)

หมายเหตุ: ตรวจสอบว่าคุณติดตั้งแปรงด้านข้างอย่างถูกต้องแล้ว กดแปรงลง ไปบนแกนจนกระทั่งเข้าที่และมีเสียงดังคลิก

การใส่แบตเตอรี่ในรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลทำงานด้วยแบตเตอรี่ AA สองก้อน

- 1 ดันแผ่นล็อก (1) เพื่อปลดล็อกฝาปิดช่องใส่แบตเตอรี่ (2) แล้วนำฝาปิดช่องใส่แบตเตอรี่ (รูปที่ 9) ออก
- 2 ใส่แบตเตอรี่ (รูปที่ 10) ขนาด AA 2 ก้อน

หมายเหตุ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้หันขั้ว + และ - ไปในทิศทางที่ถูกต้อง

- 3 ในการใส่ฝาปิดช่องแบตเตอรี่กลับเข้ากับ หุ่นยนต์ให้ดันสลักเข้าไปในส่วนที่เปิดอยู่ตรงขอบช่องใส่แบตเตอรี่ (1) แล้วกดฝาปิดลง (2) จนกระทั่งได้ยินเสียงดังคลิก (รูปที่ 11) ล็อกเข้ากับ รีโมทคอนโทรลพร้อมใช้งานแล้วในขณะนี้

การเตรียมตัวก่อนใช้งาน

การติดตั้งแทนวาง

- 1 เสียบปลั๊กขนาดเล็กของอะแดปเตอร์เข้ากับช่องเสียบบนแทนวาง (1) และเสียบอะแดปเตอร์เข้ากับตัวรับบนผนัง (2) (รูปที่ 12)
- 2 วางแทนวางในแนวนอนบนพื้นระนาบให้พียงกับผนัง

หมายเหตุ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่า ไม่มีสิ่งกีดขวางหรือมีพื้นต่างระดับที่มีความสูงต่างกัน 150 ซม. ที่ด้านหน้า, 30 ซม. ที่ด้านขวาและ 100 ซม. ที่ด้านซ้ายของแทนวาง (รูปที่ 13)

การชาร์จ

- 1 วางหุ่นยนต์บนแทนวางที่เสียบปลั๊กไฟอยู่
- 2 กดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อเปิดใช้งานหุ่นยนต์ (รูปที่ 15)
- 3 ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเริ่มกะพริบ (รูปที่ 16)
- 4 เมื่อแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ โดชาร์จไฟเต็มแล้ว ปุ่มเริ่ม/หยุดจะติดสว่างอย่างต่อเนื่อง (รูปที่ 17)

การเตรียมห้องสำหรับทำความสะอาด

- ก่อนที่คุณจะเริ่มใช้หุ่นยนต์ทำความสะอาด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เก็บวัตถุที่แตกหักง่ายและไม่ยึดแน่นขึ้นจากพื้นแล้ว (รูปที่ 18)
- เก็บสายเคเบิล สายไฟ และสายทั้งหมดออกจากพื้นเพื่อป้องกันไม่ให้หุ่นยนต์เข้าไปพันติดกับสายเหล่านั้น
- หากมีพรมที่มีฟูใหม่พรมอยู่ในห้องที่คุณต้องการให้หุ่นยนต์ทำความสะอาด ให้หีบพู่ใหม่พรมไว้ใต้พรมเพื่อป้องกันไม่ให้หุ่นยนต์ติดบนพู่ และเพื่อป้องกันไม่ให้พรมเกิดความเสียหาย (รูปที่ 19)

การใช้หุ่นยนต์

การเริ่มและการหยุด

- 1 กดปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรล (รูปที่ 20)
- 2 ปุ่มเริ่ม/หยุดบนหุ่นยนต์จะติดสว่างต่อเนื่องและหุ่นยนต์จะเริ่มดำเนินการทำความสะอาด (รูปที่ 21)
- 3 หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติจนกระทั่งพลังงานแบตเตอรี่ลดต่ำ โหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ เครื่องจะทำความสะอาดในลำดับรูปแบบสุ่ม, รูปแบบตามแนวผนัง และรูปแบบเกลียวซ้ำๆ กัน
- 4 เมื่อพลังงานแบตเตอรี่เหลือน้อย ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเริ่มกะพริบถี่ๆ และหุ่นยนต์จะเริ่มค้นหาแทนวางเพื่อชาร์จไฟ (รูปที่ 22)
- 5 คุณยังสามารถกดปุ่มเริ่ม/หยุดได้เพื่อหยุดหรือหยุดการทำความสะอาดชั่วคราว หากคุณกดปุ่มเริ่ม/หยุดอีกครั้งหรือหากแบตเตอรี่ยังมีพลังงานเหลืออยู่บ้าง หุ่นยนต์จะทำความสะอาดต่อไปในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ
- 6 เพื่อทำให้หุ่นยนต์กลับสู่แทนวางก่อนพลังงานแบตเตอรี่ที่ชาร์จใหม่ ได้จะเหลือน้อย ให้กดปุ่มแทนวางที่รีโมทคอนโทรล (รูปที่ 23)
- 7 ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเริ่มกะพริบและหุ่นยนต์จะกลับมายังแทนวาง

หมายเหตุ: หากคุณ ไม่ได้เริ่มต้นให้หุ่นยนต์ทำงานจากแทนวาง หุ่นยนต์จะไม่กลับมายังแทนวางโดยอัตโนมัติเวลาที่แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้เหลือน้อย หากยังคงมีพลังงานเหลืออยู่เพียงพอในแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ คุณสามารถกดปุ่มแทนวางบนรีโมทคอนโทรลเพื่อทำให้หุ่นยนต์กลับไปยังแทนวาง หากแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้นั้นพลังงานหมดแล้ว คุณจะต้อนนำหุ่นยนต์ไปวางบนแทนวางด้วยตนเอง

การเลือกโหมดทำความสะอาด

หุ่นยนต์มีโหมดทำความสะอาดที่แยกกันสามโหมด และสามารถเลือกให้ทำงานได้ด้วยวิธีการกดปุ่มบนรีโมทคอนโทรล

โหมดสุ่ม

ในโหมดนี้หุ่นยนต์จะทำความสะอาดห้องในรูปแบบผสมผสานของเส้นตรงและแบบสลับไปมา (รูปที่ 24)

โหมดตามแนวผนัง

ในโหมดนี้ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ไปตามแนวผนังห้อง เพื่อเน้นการทำความสะอาดพื้นที่ตามแนวผนัง (รูปที่ 25)

โหมดทำความสะอาดเฉพาะจุด

ในโหมดนี้ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่แบบสุ่มในพื้นที่เล็กๆ เพื่อทำความสะอาดบริเวณนี้อย่างทั่วถึง (รูปที่ 26)

หมายเหตุ: โหมดที่เลือกด้วยตนเองจะทำงานเพียงแกล้งองนาที่ หลังจากนั้น หุ่นยนต์จะเปลี่ยนเป็นโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

การขับเคลื่อนแบบกำหนดเอง

คุณสามารถควบคุมหุ่นยนต์ด้วยตนเองได้โดยใช้ปุ่มบนรีโมทคอนโทรล

- 1 ใช้ปุ่มลูกศรที่ด้านบนและด้านล่างและทางซ้ายและขวาของปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรลเพื่อนำทางหุ่นยนต์ไปตามห้อง (รูปที่ 27)

หมายเหตุ: ควรใช้ความระมัดระวังในขณะที่ควบคุมหุ่นยนต์ด้วยตนเองในบริเวณใกล้กับพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับและบันได

หมายเหตุ: ฟังก์ชันการดูดฝุ่นและแปรงด้านข้างจะทำงานเฉพาะเมื่อหุ่นยนต์ถูกขับเคลื่อนไปยังหน้า ปุ่มซ้าย ขวา และถอยหลังมีขึ้นเฉพาะสำหรับใช้ควบคุมหุ่นยนต์

การใช้ตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง

ตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมงสามารถเปิดใช้งานได้ด้วยรีโมทคอนโทรล ตรวจสอบให้แน่ใจว่าหุ่นยนต์อยู่ในโหมดสแตนด์บายและไม่ได้อยู่บนแท่นวาง

- 1 กดปุ่มตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมงบนรีโมทคอนโทรล (รูปที่ 28) เพื่อเปิดใช้งานตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง
 - เมื่อคุณเปิดใช้งานตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง หน้าจอจะเริ่มกะพริบถี่ๆ ทุกสองถึงสามวินาที
 - หุ่นยนต์จะเริ่มการทำความสะอาด 24 ชั่วโมงหลังจากที่คุณเปิดใช้งานตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง และจะเริ่มการทำความสะอาดอย่างต่อเนื่องในเวลาเดิมทุก 24 ชั่วโมงจนกว่าคุณจะไปปิดใช้งานตัวตั้งเวลา
- 2 หากต้องการปิดใช้งานตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง ให้กดปุ่มตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมง หน้าจอจะติลสว่างต่อเนื่องเพื่อแสดงว่าหุ่นยนต์อยู่ในโหมดสแตนด์บาย และตัวตั้งเวลา 24 ชั่วโมงจะหยุดทำงาน

การถูพื้นโดยใช้หุ่นยนต์

รุ่น FC8796 และ FC8794 มาพร้อมกับชุดมือปัดและแผ่นมือปัดสำหรับการทำความสะอาดแบบเปียกบนพื้นที่มีลักษณะแข็ง

การใส่แผ่นมือปัด

- 1 แขนแผ่นมือปัดในน้ำหรือในน้ำแผ่นมือปัดไปซึบน้ำให้เปียก
คุณสามารถเติมหยดน้ำยาทำความสะอาดพื้นแบบพรมใช้งานที่มีอยู่และเหมาะสมกับพื้นของคุณลงไปได้
- 2 บิดแผ่นมือปัดให้ทั่วพอให้แผ่นมือปัดทั้งหมดแทนที่จะเปียกชุ่ม
- 3 ใส่แผ่นมือปัดที่แห้งหมาดเข้ากับชุดมือปัดโดยดันด้วย Velcro ของแผ่นมือปัดเข้ากับตัวยึด Velcro ของชุดมือปัด (รูปที่ 29)
- 4 เสียบสลักติดตั้งของชุดมือปัดเข้าไปในรูสำหรับติดตั้งทั้งสองรูที่อยู่ด้านหลังล้อ จากนั้นกดลงจนกระทั่งคุณได้ยินเสียงดังคลิก (รูปที่ 30)

การทำความสะอาดพื้นด้วยชุดมือปัด

หมายเหตุ: หากต้องการทำความสะอาดพื้นที่มีลักษณะแข็งด้วยชุดมือปัด

คุณจะต้องเริ่มการทำงานของหุ่นยนต์จากจุดที่คุณต้องการทำความสะอาดในห้อง
คุณจะไม่สามารถเริ่มการทำงานของหุ่นยนต์จากแท่นวางได้เมื่อใช้แผ่นมือปัดที่ติดตั้ง

- 1 เพียงกดปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มการทำงานของหุ่นยนต์
 - หุ่นยนต์จะถูพื้นต่อเนื่องไปจนกระทั่งพลังงานแบตเตอรี่ลดต่ำลงและหุ่นยนต์หยุดทำงาน

หมายเหตุ:

ถอดแผ่นมือปัดและชุดมือปัดออกก่อนที่คุณจะส่งหุ่นยนต์กลับมายังแท่นวางด้วยปุ่มแท่นวางบนรีโมทคอนโทรลหรือก่อนที่คุณจะวางหุ่นยนต์บนแท่นวางด้วยตัวเอง

การถอดชุดมือปัด

- 1 ในการถอดชุดมือปัด ให้กดแท็บ (1) แล้วดึงชุดมือปัดขึ้นเพื่อถอดชุดมือปัดออก (2) (รูปที่ 31)
- 2 ดึงแผ่นมือปัดออกจากชุดมือปัด

- 3 หากต้องการทำความสะอาดแผ่นมือปให้ซักแผ่นมือปในเครื่องซักผ้าโดยใช้รอบการซักแบบนุ่มนวลที่อุณหภูมิไม่เกิน 60°C

สัญญาณเตือน

หากหุ่นยนต์ประสบปัญหาในระหว่างที่ทำความสะอาด (เช่น เนื่องจากลัดตัดหรือตัวเครื่องไม่สัมผัสกับพื้น หรือเซนเซอร์ตรวจไม่พบพื้น) คุณจะได้ยินเสียงเตือนและหุ่นยนต์จะหยุดทำงาน กดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อเปลี่ยนให้หุ่นยนต์อยู่ในโหมดสแตนด์บาย และแก้ปัญหาที่ทำให้หุ่นยนต์ส่งสัญญาณเตือน เช่น นำสิ่งกีดขวางที่ติดเข้ากับล้อหุ่นยนต์ออก ทำความสะอาดเซนเซอร์หรือยกและวางหุ่นยนต์ในจุดอื่น

การทำความสะอาดและบำรุงรักษา

การทำความสะอาดและการทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่น

เพื่อสิ่งสกปรกและทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่นเมื่อปุ่มเริ่ม/หยุดเริ่มกะพริบ

- 1 ดึงคัมจับของฝาภาชนะเก็บฝุ่นขึ้น และยกภาชนะเก็บฝุ่นออกจากช่องใส่ภาชนะเก็บฝุ่น (รูปที่ 32)
- 2 ดึงปุ่มด้านข้างของภาชนะเก็บฝุ่นเพื่อเปิดฝา (รูปที่ 33)
- 3 ถอดชุดแผ่นกรองฝุ่นออกจากภาชนะเก็บฝุ่น (รูปที่ 34)
- 4 เคาะภาชนะเก็บฝุ่นเหนือถังขยะเพื่อเทฝุ่นออก (รูปที่ 35)
- 5 คุณสามารถทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่นได้โดยใช้น้ำอุ่น

ข้อควรระวัง: ห้ามทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่นด้วยเครื่องล้างจาน

- 6 หากต้องการทำความสะอาดตัวกรองให้หัวให้แยกชุดแผ่นกรองฝุ่นออกโดยกดปุ่มทั้งสองด้านของชุดแผ่นกรองแล้วดึงแผ่นกรองฝุ่นออกจากแผ่นกรอง EPA จากนั้นทำความสะอาดแผ่นกรอง EPA ด้วยแปรงทำความสะอาดที่เหมาะสม (รูปที่ 36)
- 7 ประกอบชุดแผ่นกรองฝุ่นกลับเข้ากับที่ติดแผ่นกรอง EPA เข้ากับแผ่นกรองฝุ่น แล้ววางชุดแผ่นกรองกลับเข้าไปในภาชนะเก็บฝุ่น (รูปที่ 37)

หมายเหตุ: หากคุณทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่นด้วยการเปิดน้ำให้ไหลผ่านให้ตรวจสอบว่าภาชนะเก็บฝุ่นแห้งดีแล้วก่อนที่จะประกอบชุดแผ่นกรองฝุ่นกลับเข้ากับ

- 8 วางฝาปิดบนภาชนะเก็บฝุ่นแล้วกดให้ล็อกเข้าที่จนได้ยินเสียงดังคลิก (รูปที่ 38)
- 9 ใส่ภาชนะเก็บฝุ่นกลับเข้าไปในช่องใส่ภาชนะเก็บฝุ่นแล้วปิดคัมจับภาชนะเก็บฝุ่น (รูปที่ 39) ลงมา

ข้อควรระวัง: ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีชุดแผ่นกรองฝุ่นอยู่ในภาชนะเก็บฝุ่น หากคุณใช้หุ่นยนต์โดยที่ไม่มีชุดแผ่นกรองอยู่ในภาชนะเก็บฝุ่น มอเตอร์จะชำรุดเสียหายได้

การทำความสะอาดหุ่นยนต์

เพื่อคงไว้ซึ่งประสิทธิภาพการทำความสะอาดที่ดีที่สุด คุณต้องทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวน ล้อ แปรงด้านข้าง รวมทั้งช่องดูดเป็นครั้งคราว

- 1 วางหุ่นยนต์หงายขึ้นบนพื้นผิวเรียบ
- 2 ในการทำความสะอาดแปรงด้านข้าง ให้จับขนแปรงและดึงออกจากคัม (รูปที่ 40)
- 3 ทำความสะอาดแปรงด้านข้างและแกนของแปรงด้านข้างด้วยแปรงทำความสะอาดที่เหมาะสม
- 4 กำจัดฝุ่นผงหรือเศษขนออกจากล้อหน้าและล้อข้างด้วยแปรงทำความสะอาดที่เหมาะสม
- 5 กำจัดฝุ่นผงหรือเศษขนออกจากเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวนด้วยแปรงทำความสะอาดที่เหมาะสม

หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องทำความสะอาดเซนเซอร์เป็นประจำ หากเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวนสกปรก หุ่นยนต์อาจตรวจไม่พบพื้นตาระดับหรือบันได

- 6 ใช้แปรงทำความสะอาดที่เหมาะสมในการทำความสะอาดช่องดูดฝุ่น
- 7 ตรวจสอบแปรงด้านข้างและด้านล่างของหุ่นยนต์ว่ามีวัตถุแหลมคมที่อาจทำให้เกิดความเสียหายต่อพื้นของคุณหรือไม่

การเปลี่ยนอะไหล่

การสั่งซื้ออุปกรณ์เสริม

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

การเปลี่ยนแผ่นกรอง

ควรเปลี่ยนแผ่นกรอง EPA หากสกปรกมากหรือชำรุด (ดู 'การเหล็สกปรกและการทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่น') หากต้องการซื้อแผ่นกรอง EPA ใหม่ โปรดไปที่ www.philips.com/support

การเปลี่ยนแปลงด้านข้าง

เปลี่ยนแปลงด้านข้างหลังจากใช้ระยะเวลาหนึ่งเพื่อให้ได้การทำความสะดวกอย่างเหมาะสม

หมายเหตุ: ควรเปลี่ยนแปลงด้านข้างอยู่เสมอเมื่อสังเกตเห็นร่องรอยของการสึกหรอหรือชำรุด เราแนะนำให้ท่านเปลี่ยนแปรงด้านข้างทั้งสองแปรงในคราวเดียวกันอีกด้วย หากต้องการซื้อแปรงด้านข้างใหม่ โปรดไปที่ www.philips.com/support

- 1 ในการเปลี่ยนแปลงด้านข้าง ให้จับที่ขนแปรงตัวเก่าแล้วดึงออกจากตาม
- 2 ดันแปรงด้านข้างตัวใหม่ลงตาม

การเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

ควรเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ใหม่ของหุ่นยนต์โดยวิศวกรบริการที่มีคุณสมบัติเหมาะสมเท่านั้น นำหุ่นยนต์ ไปเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่ศูนย์บริการที่ได้รับการรับรองโดย Philips เมื่อคุณไม่สามารถชาร์จไฟได้อีกหรือเมื่อพลังงานหมดเร็ว คุณสามารถรายละเอียดการติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips ในประเทศของคุณ ได้ในเอกสารแผ่นพับเกี่ยวกับการรับประกันทั่วโลก

การเปลี่ยนแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล

- 1 ดันแผ่นล็อก (1) เพื่อปลดล็อกฝาปิดช่องใส่แบตเตอรี่ (2) แล้วนำฝาปิดช่องใส่แบตเตอรี่ (รูปที่ 9) ออก
- 2 ถอดแบตเตอรี่ AA ที่หมดแล้วออกจากช่องใส่แบตเตอรี่
- 3 ใส่แบตเตอรี่ (รูปที่ 10) ขนาด AA ก้อนใหม่ 2 ก้อน

หมายเหตุ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้หันขั้ว + และ - ไปในทิศทางที่ถูกต้อง

- 4 ในการใส่ฝาปิดช่องแบตเตอรี่กลับเข้าที่ ก่อนอื่นให้ดันสลักเข้าในส่วนที่เปิดอยู่ตรงขอบช่องใส่แบตเตอรี่ (1) แล้วกดฝาปิดลง (2) จนกระทั่งได้ยินเสียงดังคลิก (รูปที่ 11) ล็อกเข้าที่ รีโมทคอนโทรลพร้อมใช้งานแล้วในขณะนี้

หมายเหตุ: ทั้งแบตเตอรี่แบบใช้แล้วทิ้งทั้งหมดแล้วตามกฎของแต่ละพื้นที่ในประเทศของคุณ

การถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

คำเตือน: เพียงถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้เมื่อทั้งเครื่องต้องแน่ใจว่าไม่มีประจุเหลืออยู่ในแบตเตอรี่ที่จะถอดออก

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ คุณยังสามารถนำหุ่นยนต์ไปที่ศูนย์บริการของ Philips เพื่อทำการถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ ติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips ในประเทศของคุณเพื่อขอรับที่อยู่ของศูนย์บริการที่อยู่ใกล้คุณ

- 1 ปลดปล่อยหุ่นยนต์ทำงานจนกว่าแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟได้จะหมด เพื่อให้มั่นใจว่าได้ใช้พลังงานจนหมดจริงๆ ก่อนที่จะถอดแบตเตอรี่ทิ้ง
- 2 ถอดสกรูของฝาปิดช่องแบตเตอรี่ออก และถอดฝาออก (รูปที่ 45)
- 3 ยกแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ออกและปลดสาย (รูปที่ 46)

4 นำหุ่นยนต์และแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ไปยังจุดเก็บรวบรวมขยะที่เป็นอุปกรณ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์

การแก้ปัญหา

บทนี้ ได้รวบรวมปัญหาทั่วไปเกี่ยวกับเครื่องซึ่งคุณอาจพบได้ หากยังไม่สามารถแก้ไขปัญหามตามข้อมูลด้านล่างได้ โปรดดูรายการคำถามที่พบบ่อยที่ www.philips.com/support หรือติดต่อศูนย์บริการลูกค้าในประเทศของคุณ

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
หุ่นยนต์ไม่ยอมเริ่มต้นทำความสะอาดเวลาที่ฉันกดปุ่มเริ่ม/หยุด	แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ไม่มีพลังงาน	ชาร์จแบตเตอรี่ (ดู 'การเตรียมตัวก่อนใช้งาน') ที่ชาร์จใหม่ได้
หุ่นยนต์ไม่ตอบสนองเมื่อกดปุ่มใด-ปุ่มหนึ่ง	หุ่นยนต์หาตำแหน่งไม่พบและแบตเตอรี่หมด	วางหุ่นยนต์บนตำแหน่งที่เสียบปลั๊กไฟอยู่ หลังผ่านไปไม่กี่วินาที หุ่นยนต์จะส่งเสียงบี๊บและจะแสดงผลจะติดสว่าง
หุ่นยนต์ส่งเสียงบี๊บและหยุดทำงาน	ล้อย่างน้อยหนึ่งด้านติด	กดปุ่มเริ่ม/หยุด นำเศษขน เส้นผม คุกกี้ หรือสายใดๆ ที่ไปติดอยู่ที่ระบบกันสะเทือนของล้อออก
	แปรงด้านข้างอย่างน้อยหนึ่งด้านติด	ทำความสะอาดแปรง (ดู 'การทำความสะอาดหุ่นยนต์') ด้านข้าง
	หุ่นยนต์ถูกยกขึ้นขณะทำความสะอาด	กดปุ่มเริ่ม/หยุด วางหุ่นยนต์ลงบนพื้น จากนั้น กดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อให้หุ่นยนต์ทำความสะอาดต่อไป
หุ่นยนต์ทำความสะอาดไม่ถูกต้อง	ขนของแปรงอย่างน้อยหนึ่งข้างหักหรืองอ	แช่แปรงไว้ในน้ำอุ่นสักครู่หนึ่ง หากยังไม่สามารถทำให้ขนแปรงคืนสภาพ ให้เปลี่ยนแปรง (ดู 'การเปลี่ยนแปรงด้านข้าง') ด้านข้าง
	แผ่นกรองในภาชนะเก็บฝุ่นสกปรก	ถอดชุดแผ่นกรอง ทำความสะอาดแผ่นกรองฝุ่นและแผ่นกรอง EPA ด้วยแปรงสีฟันที่มีขนแปรงแบบนุ่ม คุณยังสามารถเปิดน้ำให้ไหลผ่านเพื่อล้างแผ่นกรองฝุ่นได้
		หากการทำความสะอาดแผ่นกรอง EPA ไม่ช่วยแก้ปัญหาได้อีก ให้เปลี่ยนแผ่นกรอง เราขอแนะนำให้คุณเปลี่ยนแผ่นกรอง EPA อย่างน้อยปีละครั้ง
	ช่องดูดฝุ่นใต้เครื่องภาชนะเก็บฝุ่นอุดตัน	ทำความสะอาดช่อง (ดู 'การทำความสะอาดหุ่นยนต์') ดูดฝุ่น
	ล้อหน้าติดเส้นผมหรือฝุ่นผงอื่นๆ	ทำความสะอาดล้อ (ดู 'การทำความสะอาดหุ่นยนต์') หน้า
	หุ่นยนต์ทำความสะอาดพื้นผิวสีมืดหรือพื้นผิวที่มันเงามาก ทำให้เซนเซอร์ตรวจจับการรบกวนทำงานเป็นเหตุให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในรูปแบบที่ผิดปกติ	กดปุ่มเริ่ม/หยุด แล้ววางหุ่นยนต์ไปยังพื้นส่วนที่มีสีอ่อนกว่า หากยังคงประสบปัญหาแมบนพื้นที่มีสีอ่อนลง โปรดไปที่ www.philips.com/support หรือติดต่อศูนย์บริการลูกค้าในประเทศของคุณ
	หุ่นยนต์ทำความสะอาดบนพื้นที่สะท้อนแสงแดดค่อนข้างแรง ดังนั้นจึงทำให้เซนเซอร์ตรวจจับการรบกวนทำงานและทำให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในรูปแบบที่ผิดปกติ	ปิดม่านเพื่อบดบังแสงแดดไม่ให้ส่องเข้ามาให้ห้อง นอกจากนั้น คุณยังสามารถเริ่มต้นทำความสะอาดเวลาที่แสงแดดอ่อนลงกว่านั้นได้

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
ไม่สามารถชาร์จแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้หรือแบตเตอรี่หมดอย่างรวดเร็ว	แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้หมดอายุการใช้งาน	ให้ศูนย์ (ดู 'การเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้' บริการ Philips เปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้
หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในลักษณะวนเป็นวงกลม	หุ่นยนต์อยู่ในโหมดทำความสะอาดเฉพาะจุด	ลักษณะเช่นนี้ถือเป็นเหตุการณ์ปกติ โหมดทำความสะอาดเฉพาะจุดสามารถเปิดใช้งานเพื่อการทำความสะดวกอย่างหมดจดเมื่อตรวจพบสิ่งสกปรกจำนวนมาก โหมดนี้ยังเป็นส่วนหนึ่งของโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติอีกด้วย หลังจากผ่านไปประมาณหนึ่งนาที หุ่นยนต์จะกลับสู่รูปแบบการทำความสะดวกปกติต่อไป คุณยังสามารถหยุดโหมดทำความสะอาดเฉพาะจุดได้โดยเลือกโหมดทำความสะอาดใหม่อื่นบนรีโมทคอนโทรล
หุ่นยนต์หาตำแหน่งไม่พบ	มีพื้นที่ไม่เพียงพอสำหรับให้หุ่นยนต์ขับเคลื่อนมาหาตำแหน่ง	คุณยังสามารถหยุดโหมดทำความสะอาดเฉพาะจุดได้โดยเลือกโหมดทำความสะอาดใหม่อื่นบนรีโมทคอนโทรล
	หุ่นยนต์ยังคงค้นหาตำแหน่งอยู่	ควรพยายามหาตำแหน่งอื่นเพื่อวางแท่นวาง (ดู 'การติดตั้งแท่นวาง')
	หุ่นยนต์ไม่ได้เริ่มทำงานจากแท่นวาง	ให้เวลาหุ่นยนต์ประมาณ 20 นาทีเพื่อที่จะกลับไปยังแท่นวาง
	หุ่นยนต์ไม่ได้เริ่มทำงานจากแท่นวาง	หากต้องการให้หุ่นยนต์กลับสู่แท่นวางหลังจากการทำความสะดวก ให้เริ่มต้นการทำงานของหุ่นยนต์จากแท่นวาง

说明

简介

感谢您的惠顾，欢迎光临飞利浦！为了让您能充分享受飞利浦提供的支持，请在 www.philips.com/welcome 上注册您的产品。

基本说明

- 1 集尘桶盖手柄
- 2 集尘桶盖
- 3 滤网部件
- 4 集尘桶
- 5 顶盖边缘
- 6 底座传感器
- 7 吸口
- 8 启动/停止按钮
- 9 侧毛刷
- 10 用于安装侧毛刷的轴
- 11 前轮
- 12 吸口
- 13 侧轮
- 14 传感器
- 15 电池仓盖
- 16 拖地附件 (FC8796, FC8794)
- 17 清洁布 (FC8796, FC8794)
- 18 小插头
- 19 适配器
- 20 清洁刷
- 21 遥控器
- 22 遥控器的 AA 电池
- 23 底座

遥控器

您可以使用遥控器 (图 2) 操作智能自动真空吸尘器。它具有以下按钮：

- 1 启动/停止按钮
- 2 导航按钮
- 3 清洁模式按钮
- 4 插接按钮
- 5 24 小时调度器

吸尘器如何工作

吸尘器清洁哪些物体

本吸尘器具有许多功能，是一款适合帮助您在家中清洁地板的理想清洁工具。

此吸尘器尤其适合清洁硬地板，例如木制、瓷砖或油毡地板。清洁软地板时可能会出现問題，例如地毯或地垫。如果您在地毯或地垫上使用吸尘器，请在第一次使用之前先留心观察吸尘器是否能够处理这种类型的地板。另外，当您在极暗或有光泽的坚硬地板上使用吸尘器时，需要对其加以监控。

智能自动真空吸尘器如何清洁 清洁系统

智能自动真空吸尘器具有 3 重清洁系统来高效清洁地板。

- 两个侧毛刷有助于智能自动真空吸尘器在角落中以及沿着墙壁进行清洁。它们还可帮助清除地板上的灰尘，并将其移向吸口 (图 3)。
- 智能自动真空吸尘器的吸力可吸入松动的污垢，然后通过吸口将污垢输送到集尘桶 (图 4)。
- FC8796 和 FC8794 类型都附带一个可连接到智能自动真空吸尘器的拖地附件，用于对硬地板进行拖地清洁工作。

清洁方向图

在自动清洁模式下，智能自动真空吸尘器会使用自动的清洁方向图顺序，以最适宜的方式清洁房间内的各个区域。所使用的清洁方向图包括：

- 1 随机方向图 (图 5)
- 2 沿墙方向图 (图 6)
- 3 局部清洁方向图 (图 7)

在自动清洁模式下，智能自动真空吸尘器以固定顺序使用这些方向图：随机方向图、沿墙方向图和局部清洁方向图。

如果智能自动真空吸尘器已按此顺序使用完方向图，则将重新以随机方向图开始移动。智能自动真空吸尘器会继续按该顺序使用方向图来清洁房间，直至充电电池的电量不足或者将其手动关闭。

注意：您还可以按遥控器 (请参见“清洁模式选择”)上的相应按钮，分别选择各个模式。

智能自动真空吸尘器如何避开高度差

智能自动真空吸尘器底部配有五个跌落传感器。智能自动真空吸尘器使用这些跌落传感器检测和避开楼梯等有高度差的地方。

注意：智能自动真空吸尘器轻轻移动以越过高度差的边缘是正常现象，因为正面的跌落传感器位于缓冲装置后面。

警告：在某些情况下，跌落传感器可能无法及时检测到楼梯或其他有高度差的地方。因此，在最初几次使用以及在楼梯或其他有高度差的地方附近使用时，应密切监控智能自动真空吸尘器的工作。请务必定期清洁跌落传感器，以确保智能自动真空吸尘器能继续正确 (请参见“清洁智能自动真空吸尘器”)检测到高度差。

首次使用之前

安装侧毛刷

- 1 打开侧毛刷包装，将智能自动真空吸尘器正面朝下置于桌子或地板上。
- 2 将侧毛刷推入智能自动真空吸尘器 (图 8)底部的轴上。

注意：确保您已正确安装侧毛刷。将侧毛刷按在轴上，直至您听到其咔哒一声锁定到位。

将电池装入遥控器

遥控器由两节 AA 电池供电。

- 1 按释放钮 (1) 打开电池舱盖 (2)，并卸下电池仓盖 (图 9)。
- 2 插入两节 AA 电池 (图 10)。

注意：确保电池的正负极没有装反。

- 3 要重新安装电池仓盖，请先将凸缘插入仓盖边缘 (1) 中的开口，然后向下推仓盖 (2)，直至锁定到位并发出“咔哒”一声 (图 11)。遥控器就可以使用了。

使用准备

安装底座

- 1 将适配器的插头插入底座上的插座 (1)，将适配器插入电源插座 (2) (图 12)。
- 2 将底座放在靠墙的水平地板上。

注意：确保底座 (图 13) 正面 150 厘米、右侧 30 厘米、左侧 100 厘米没有障碍物或高度差。

充电

- 1 将智能自动真空吸尘器置于接电的底座 (图 14) 上。
- 2 按启动/停止按钮以激活智能自动真空吸尘器 (图 15)。
- 3 启动/停止按钮开始闪烁 (图 16)。
- 4 当充电电池充满电时，启动/停止按钮将持续亮起 (图 17)。

准备房间以进行清洁操作

- 在启动智能自动真空吸尘器进行清洁操作之前，确保清除地板上的 (图 18) 所有散乱和易碎物体。
- 移除地板上的所有电缆、电线和绳索，以防止智能自动真空吸尘器被缠绕在其中。
- 如果您要使用智能自动真空吸尘器清洁的房间里铺有带流苏的地毯，请将流苏折叠到地毯下方，以防止智能自动真空吸尘器被流苏卡住，或损坏 (图 19) 地毯。

使用吸尘器

启动和停止

- 1 按遥控器 (图 20) 上的启动/停止按钮。
- 2 智能自动真空吸尘器上的启动/停止按钮持续亮起，吸尘器开始清洁 (图 21)。
- 3 智能自动真空吸尘器会以自动清洁模式进行清洁，直至电池电量不足。在自动清洁模式下，智能自动真空吸尘器会重复按照随机、沿墙和螺旋移动的顺序进行清洁。
- 4 如果电池电量不足，启动/停止按钮将开始快速闪烁，智能自动真空吸尘器会开始搜索底座进行充电 (图 22)。
- 5 您也可以按启动/停止按钮中断或停止清洁操作。如果再次按启动/停止按钮且充电电池仍有足够的电量，则智能自动真空吸尘器将继续以自动清洁模式进行清洁。
- 6 要使智能自动真空吸尘器在充电电池电量不足前返回到底座，请按遥控器 (图 23) 上的插接按钮。
- 7 启动/停止按钮开始闪烁，同时智能自动真空吸尘器会返回到底座。

注意：如果您未从底座启动智能自动真空吸尘器，则吸尘器不会在充电电池电量不足时自动返回到底座。如果充电电池仍有足够的电量，您可以按遥控器上的插接按钮使智能自动真空吸尘器返回到底座。如果充电电池的电量完全耗尽，则必须将智能自动真空吸尘器手动放回底座。

清洁模式选择

此智能自动真空吸尘器提供三种单独清洁模式，每种模式均可通过按遥控器上的相应按钮激活。

随机模式

在该模式下，智能自动真空吸尘器将使用直线运动和交叉运动 (图 24) 的混合模式清洁房间。

沿墙模式

在该模式下，智能自动真空吸尘器将沿着房间的墙壁对墙边区域进行特别清洁 (图 25)。

局部清洁模式

36 简体中文

在该模式下，智能自动真空吸尘器在小区域内随机移动以彻底 (图 26) 清洁这个区域。

注意： 手动选定的模式仅处于启用状态数分钟。之后，智能自动真空吸尘器会切换到自动清洁模式。

手动驱动

您可以使用遥控器上的按钮手动驱动智能自动真空吸尘器。

- 1 使用遥控器启动/停止按钮的上、下、左、右箭头按钮在房间 (图 27) 内对吸尘器进行导航。

注意： 当您手动驱动吸尘器靠近有高度差的地方和楼梯时，请小心谨慎。

注意： 吸尘功能和侧毛刷只有在吸尘器向前驱动时才可用。左右或后退按钮仅用于操纵吸尘器。

使用 24 小时调度器

您可以使用遥控器激活 24 小时调度器。请确保智能自动真空吸尘器处于待机模式，并且未置于底座之上。

- 1 按遥控器上的 24 小时调度器按钮 (图 28)，激活 24 小时调度器。
 - 激活 24 小时调度器后，显示屏会开始每隔几秒短暂闪烁一次。
 - 在激活 24 小时调度器的 24 小时后，智能自动真空吸尘器会开始清洁操作。它会每隔 24 小时在同一时间开始清洁操作，直至您禁用 24 小时调度器。
- 2 如需禁用 24 小时调度器，请按 24 小时调度器按钮。显示屏会持续亮起，表示智能自动真空吸尘器已处于待机模式，而 24 小时调度器也不再处于激活状态。

使用智能自动真空吸尘器拖地

FC8796 和 FC8794 类型都附带一个拖地附件和一块清洁布，用于对硬地板进行湿拖清洁。

安装清洁布

- 1 将清洁布浸泡在水中，或在水龙头下打湿。您可以滴上几滴适合您地板的现成的地板清洁剂。
- 2 彻底挤干清洁布的水，确保只潮不湿。
- 3 将潮而不湿的清洁布安装到拖地附件，方法是将清洁布的维可牢紧固件推动到拖地附件 (图 29) 的维可牢紧固件上。
- 4 将拖地附件的附件凸缘插入正好位于滚轮后面的两个附件孔中。然后向下按直到您听到“咔哒”一声 (图 30)。

使用拖地附件清洁地板

注意： 要使用拖地附件清洁硬地板，您必须从要清洁的房间中的某个位置启动智能自动真空吸尘器，而不能从安装有清洁布的底座来启动吸尘器。

- 1 只需按遥控器上的启动/停止按钮，即可启动智能自动真空吸尘器。
 - 智能自动真空吸尘器会一直拖地，直至电池电量不足才会停止工作。

注意： 在使用遥控器上的插接按钮将智能自动真空吸尘器引导至底座前，或在您手动将吸尘器置于底座前，请卸下清洁布和拖地附件。

卸下拖地附件

- 1 要卸下拖地附件，请按释放按钮 (1)，并向上提拖地附件 (2) 以将其卸除 (图 31)。
- 2 将清洁布从拖地附件中抽出。
- 3 要清洗清洁布，请将其放入洗衣机中使用轻柔模式和最高 60° C 的水温清洗。

警报信号

如果智能自动真空吸尘器在清洁过程中出现故障（例如，由于滚轮阻塞或不再与地板接触，或者由于传感器无法再检测到地板），您将会听到声音，吸尘器将会停止工作。按启动/停止按钮将智能自动真空吸尘器切换到待机模式，然后解决导致发出警报信号的问题，例如采用移除阻塞滚轮的障碍物，清洁传感器，或提起智能自动真空吸尘器将其放在其他位置等方法。

清洁和保养

倒空并清洁集尘桶

在启动/停止按钮开始闪烁时，倒空并清洁集尘桶。

- 1 向上拉集尘桶盖手柄，从集尘桶仓 (图 32) 中提出集尘桶。
- 2 抽出集尘桶侧面的卡舍，以打开盖子 (图 33)。
- 3 从集尘桶 (图 34) 中取出滤网部件。
- 4 在垃圾箱上晃动集尘桶将其倒空 (图 35)。
- 5 您可以在微温水龙头下清洗集尘桶。

警告：切勿在洗碗机中清洗集尘桶。

- 6 要彻底清洁滤网，请分离滤网部件，方法是按滤网部件两侧的卡舍，并从 EPA 过滤网中取出灰尘滤网。然后，使用随附的清洁刷 (图 36) 清洁 EPA 过滤网。
- 7 重新组装滤网部件，并将 EPA 过滤网卡入灰尘滤网。然后，将滤网部件重新装入集尘桶 (图 37)。

注意：如果您在水龙头下清洗了集尘桶，请确保在重新插入滤网部件前，集尘桶是干燥的。

- 8 将盖子放在集尘桶上，并确保盖子锁定到位并听到“咔哒”一声 (图 38)。
- 9 将集尘桶放回集尘桶仓，并折叠集尘桶手柄 (图 39)。

警告：务必确保集尘桶内已放置好滤网部件。如果您在集尘桶内未放置滤网部件的情况下使用智能自动真空吸尘器，则马达将会受损。

清洁智能自动真空吸尘器

为保持良好的清洁效果，您必须经常清洁跌落传感器、滚轮、侧毛刷和吸口。

- 1 将吸尘器倒置在平面上。
- 2 要清洁侧毛刷，请抓住刷毛并将其从轴 (图 40) 上取下。
- 3 使用随附的清洁刷来清洁侧毛刷及其轴。
- 4 使用随附的清洁刷来清除前轮和侧轮的灰尘或绒毛。
- 5 使用随附的清洁刷来清除集尘桶上的灰尘或绒毛或跌落传感器上的绒毛。

注意：务必定期清洁跌落传感器。如果跌落传感器变脏，吸尘器可能无法检测到高度差或楼梯。

- 6 使用随附的清洁刷来清洁吸口。
- 7 检查吸尘器的侧毛刷和底部是否存在可能会损坏地板的尖锐物体。

更换

订购配件

要购买附件或备件，请访问 www.shop.philips.com/service 或联系您的飞利浦经销商。您还可以联系所在国家/地区的飞利浦客户服务中心（请参阅全球保修卡了解详细联系信息）。

38 简体中文

更换滤网

如果 EPA 过滤网很脏或损坏 (请参见 '倒空并清洁集尘桶'), 请进行更换。要获得新的 EPA 过滤网, 请访问 www.philips.com/support。

更换侧毛刷

一段时间后, 请更换侧毛刷, 以确保正常的清洁效果。

注意: 发现磨损或损坏迹象时务必更换侧毛刷。另外, 建议您同时更换两个侧毛刷。要获得新的侧毛刷, 请访问 www.philips.com/support。

- 1 如需更换侧毛刷, 请抓住旧侧毛刷的刷毛将其从轴上拆下。
- 2 将新侧毛刷推到轴上。

更换充电电池

只有具备资格的服务工程师, 才能更换智能自动真空吸尘器的充电电池。当充电电池无法继续充电或耗电很快时, 请将智能自动真空吸尘器送往授权的飞利浦服务中心, 以更换电池。您可以在国际保修卡上找到您所在国家/地区的飞利浦客户服务中心的详细联系信息。

更换遥控器的电池

- 1 按释放钮 (1) 打开电池舱盖 (2), 并卸下电池仓盖 (图 9)。
- 2 从电池仓中取出电量耗尽的 AA 电池。
- 3 插入两节新的 AA 电池 (图 10)。

注意: 确保电池的正负极没有装反。

- 4 要重新安装电池仓盖, 请先将凸缘插入仓盖边缘 (1) 中的开口, 然后向下推仓盖 (2), 直至锁定到位并发出“咔哒”一声 (图 11)。遥控器就可以使用了。

注意: 根据您所在国家/地区的当地规章制度弃置电量耗尽的一次性电池。

拆下充电电池

警告: 仅在丢弃产品时取出充电电池。在取出电池时请确保电池电量已耗尽。

按照以下步骤拆下充电电池。您也可以将智能自动真空吸尘器送往飞利浦服务中心, 由其拆下充电电池。您可联系所在国家/地区的飞利浦客户服务中心, 获取您附近的服务中心地址。

- 1 让吸尘器运转, 直至充电电池电量完全耗尽, 以确保在您取出并弃置充电电池前, 其已完全放电。
- 2 拧下电池仓盖的螺丝, 然后取下仓盖 (图 45)。
- 3 取出充电电池并断开连接 (图 46)。
- 4 将智能自动真空吸尘器和充电电池送往电子电器垃圾回收点。

故障种类和处理方法

本章归纳了使用本产品时最常见的一些问题。如果您无法根据以下信息解决问题, 请访问 www.philips.com/support 查阅常见问题列表, 或联系您所在国家/地区的客户服务中心。

问题	可能的原因	解决方法
按启动/停止按钮时智能自动真空吸尘器无法开始清洁。	充电电池的电量已耗尽。	为充电电池 (请参见 '使用准备') 充电。

问题	可能的原因	解决方法
随意按下一个按钮时，智能自动真空吸尘器没有反应。	智能自动真空吸尘器无法找到底座，而且电池电量已经耗尽。	将智能自动真空吸尘器置于接电的底座上。几秒钟后，智能自动真空吸尘器发出“哔”声，显示器亮起。
智能自动真空吸尘器发出“哔”声后停止工作。	一个或多个滚轮被卡住。	按启动/停止按钮。清除滚轮悬架周围吸附的绒毛、毛发、线头或线丝。
	一个或两个侧毛刷被卡住。	清洁侧毛刷 (请参见 '清洁智能自动真空吸尘器')。
	清洁时智能自动真空吸尘器被提起。	按启动/停止按钮。将智能自动真空吸尘器置于地板上。然后按启动/停止按钮使智能自动真空吸尘器继续清洁。
智能自动真空吸尘器无法正确清洁。	一个或两个侧毛刷的刷毛已变形或弯曲。	将毛刷在温水中浸泡一会儿。如果这样做不能使刷毛复原，则更换侧毛刷 (请参见 '更换侧毛刷')。
	集尘桶中的滤网变脏。	拆卸滤网部件。使用软毛牙刷清洁灰尘滤网和 EPA 过滤网。您还可以在水龙头下冲洗灰尘滤网。 如果清洁 EPA 过滤网不再有用，请使用新过滤网更换。我们建议您至少每年更换一次 EPA 过滤网。
	集尘桶底部吸口被堵塞。	清洁吸口 (请参见 '清洁智能自动真空吸尘器')。
	前轮被毛发或其他污垢卡住。	清洁前轮 (请参见 '清洁智能自动真空吸尘器')。
	智能自动真空吸尘器在清洁颜色极深或有光泽的地面时会触发跌落传感器。这将导致智能自动真空吸尘器沿异常的方向图移动。	按启动/关闭按钮，然后将智能自动真空吸尘器移至颜色较浅的地板。如果在颜色较浅的地板上问题仍然存在，请访问 www.philips.com/support 或联系您所在国家/地区的客户服务中心。
	智能自动真空吸尘器正在清洁强烈反射太阳光的地板。这可能会触发跌落传感器，导致智能自动真空吸尘器沿异常的方向图移动。	关闭窗帘，阻止太阳光射入房间。您还可以在阳光不那么明亮时开始清洁。
充电电池无法充电或耗电极快。	充电电池达到了其寿命的终点。	充电电池应由飞利浦服务中心 (请参见 '更换充电电池') 更换。
智能自动真空吸尘器在绕圈运动。	智能自动真空吸尘器处于局部清洁模式。	这属于正常现象。彻底清洁过程中在地板上检测到大量灰尘时，可能激活局部清洁模式。这也是自动清洁模式的一部分。大约一分钟后，智能自动真空吸尘器恢复正常清洁模式。您还可以通过在遥控器上选择不同的清洁模式来停止局部清洁模式。 您还可以通过在遥控器上选择不同的清洁模式来停止局部清洁模式。

40 简体中文

问题	可能的原因	解决方法
智能自动真空吸尘器无法找到底座。	没有足够的空间供智能自动真空吸尘器导航到底座。	请尝试将底座 (请参见“安装底座”) 放置到其他地方。
	智能自动真空吸尘器仍在积极搜索。	给智能自动真空吸尘器约 20 分钟时间让其返回到底座。
	智能自动真空吸尘器不是从底座启动的。	如果您希望智能自动真空吸尘器在清洁操作之后返回到底座, 请从底座启动智能自动真空吸尘器。

簡介

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 濾網組件
- 4 集塵盒
- 5 上蓋邊緣
- 6 機座感測器
- 7 吸塵開口
- 8 開始/停止按鈕
- 9 側邊刷毛
- 10 安裝側邊刷毛的驅動軸
- 11 前輪
- 12 吸塵開口
- 13 側輪
- 14 感測器
- 15 電池盒蓋
- 16 拖地配件 (FC8796、FC8794)
- 17 拖地墊 (FC8796、FC8794)
- 18 小插頭
- 19 電源轉換器
- 20 清潔刷
- 21 遙控器
- 22 遙控器 AA 電池
- 23 機座

遙控器

您可以使用遙控器 (圖 2) 操作自動吸塵機器人。遙控器提供下列按鈕：

- 1 開始/停止按鈕
- 2 操控按鈕
- 3 清潔模式按鈕
- 4 返回機座按鈕
- 5 24 小時排程工具

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。

42 繁體中文

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 (圖 3)。
- 自動吸塵機器人透過吸力將灰塵由吸塵開口吸入集塵盒 (圖 4)中。
- FC8796 及 FC8794 機型附有拖地配件，可裝在自動吸塵機器人上拖硬質地板。

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 隨機模式 (圖 5)
- 2 沿牆模式 (圖 6)
- 3 定點清潔模式 (圖 7)

使用自動清潔模式時，自動吸塵機器人會以固定順序使用這些模式：隨機模式、沿牆模式和定點清潔模式。當自動吸塵機器人完成此模式順序之後，會重新由隨機模式開始移動。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。

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 (請參閱「清潔模式選擇」)。

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五個掉落感測器。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。

警告：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正常 (見「清潔自動吸塵機器人」偵測高度落差)。

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 (圖 8)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。

將電池裝入遙控器中

遙控器使用兩個 AA 電池。

- 1 按下拉片 (1) 鬆開電池盒蓋 (2)，並打開電池盒蓋 (圖 9)。
- 2 裝入兩顆 AA 電池 (圖 10)。

注意：請確認正 (+) 負 (-) 極放置無誤。

- 3 要裝回電池盒蓋，首先將突耳插入電池盒邊緣的開口處 (1)，然後按下蓋子 (2)，直到聽到「喀嗒」 (圖 11)一聲完全卡入定位為止。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) (圖 12)。
- 2 將機座靠牆擺放在平穩的水平地面上。

注意：請確認機座 (圖 13) 前方 150 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。

充電

- 1 將自動吸塵機器人放在已插電的機座 (圖 14) 上。
- 2 您可以按下開始/停止按鈕以啟動自動吸塵機器人 (圖 15)。
- 3 開始/停止按鈕開始閃爍 (圖 16)。
- 4 當電池充飽電力後，開始/停止按鈕會持續亮燈 (圖 17)。

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 (圖 18)。
- 移除地板上的所有纜線、電線及導線，避免自動吸塵機器人纏住。
- 要用自動吸塵機器人清潔的房間內有帶流蘇的地毯時，請將流蘇折入地毯下方，避免自動控制機器人吸塵器因吸入流蘇而卡住，並且防止地毯受損 (圖 19)。

使用自動吸塵機器人

開始和停止

- 1 按下遙控器 (圖 20) 上的開始/停止按鈕。
- 2 自動吸塵機器人上的開始/停止按鈕將持續亮起，自動吸塵機器人將開始清潔 (圖 21)。
- 3 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，則會依照隨機、沿牆及螺旋移動順序重複執行清潔。
- 4 當電池電力不足時，開始/停止按鈕會開始快速閃爍，自動吸塵機器人會開始尋找機座以進行充電 (圖 22)。
- 5 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。
- 6 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 (圖 23) 上的返回機座按鈕。
- 7 開始/停止按鈕開始閃爍時，自動吸塵機器人會返回機座。

注意：如果您並非從機座啟動自動吸塵機器人，則充電式電池電力不足時，自動吸塵機器人不會自動返回機座。如果充電式電池仍有足夠的電力，您可以按下遙控器上的返回機座按鈕，讓自動吸塵機器人返回機座。如果充電式電池電力已完全耗盡，您必須手動將自動吸塵機器人放回機座。

清潔模式選擇

此款自動吸塵機器人有三種個別清潔模式，只要按下遙控器上的適當按鈕即可啟動各個模式。

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 (圖 24) 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 (圖 25)。

定點清潔模式

44 繁體中文

使用此模式時，自動吸塵機器人會在小區域裡隨機移動，徹底 (圖 26) 清潔。

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換至自動清潔模式。

手動操縱

您可以使用遙控器上的按鈕手動操作自動吸塵機器人。

- 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 (圖 27) 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 24 小時排程工具

您可以用遙控器啟動 24 小時排程工具。請確認自動吸塵機器人處於待機模式，且不在機座上。

- 1 按下遙控器上的 24 小時排程工具按鈕 (圖 28)，啟動 24 小時排程工具。
 - 啟動 24 小時排程工具時，顯示器會開始短暫閃爍幾秒鐘。
 - 自動吸塵機器人會在 24 小時排程工具啟動的 24 小時後開始清潔。自動吸塵機器人會持續每隔 24 小時的同一時間再次啟動清潔，直到停用 24 小時排程工具。
- 2 要停用 24 小時排程工具，請按下 24 小時排程工具按鈕。顯示器將持續亮起，表示自動吸塵機器人進入待機模式且 24 小時排程工具已停用。

用自動吸塵機器人拖地

FC8796 及 FC8794 機型附有拖地配件和拖地墊，可用濕布清潔硬質地板。

安裝拖地墊

- 1 將拖地墊放入水中，或將拖地墊放在水龍頭下沖水。可添加幾滴水邊適合地板使用的地板清潔液。
- 2 將拖地墊完全擰乾，讓拖地墊保持濕潤但不會流出水。
- 3 將拖地墊的魔鬼黏扣裝到拖地配件 (圖 29) 的魔鬼黏扣上，將濕潤的拖地墊裝到拖地配件上。
- 4 將拖地配件的安裝突耳插入輪子後方的兩個安裝孔內。接著往下壓，直到聽到喀噠聲 (圖 30)。

使用拖地配件清潔地板

注意：要用拖地配件清潔硬地板，您必須從房間內要清潔的位置啟動自動吸塵機器人。安裝拖地墊時不能從機座啟動自動吸塵機器人。

- 1 只要按下遙控器上的開始/停止按鈕即可啟動自動吸塵機器人。
 - 自動吸塵機器人將持續拖地，直到電池電力不足，自動吸塵機器人便會停止。

注意：請先拆離拖地墊和拖地配件，再按下遙控器上的返回機座按鈕讓自動吸塵機器人返回機座，或用手動方式將自動吸塵機器人放回機座。

拆離拖地配件

- 1 要拆離拖地配件，請按下拉片 (1)，然後拉起拖地配件，將其拆離 (2) (圖 31)。
- 2 將拖地墊取下拖地配件。
- 3 要清潔拖地墊，請將拖地墊放入洗衣機，使用溫和的洗衣行程，水溫最高不超過 60° C，將其洗淨。

警示訊號

如果自動吸塵機器人在清潔時發生問題 (如輪子卡住或無法接觸到地板，或感測器無法偵測到地板)，機器人將發出聲音並停止。按下開始/停止按鈕，將自動吸塵機器人切換為待機模式，解決造成警示訊號的問題，例如除去卡住輪子的阻礙物、清潔感測器，或將機器人拿起再放到其他地方。

清潔與維護

清空和清潔集塵盒

開始/停止按鈕開始閃爍時，應清空並清潔集塵盒。

- 1 拉起集塵盒蓋把手，將集塵盒自集塵室 (圖 32) 拉出。
- 2 拉開集塵盒側邊的拉片，開啟蓋子 (圖 33)。
- 3 從集塵盒 (圖 34) 拆下濾網。
- 4 在垃圾桶上抖動集塵盒，以清空集塵盒 (圖 35)。
- 5 可在常溫水的水龍頭下清潔集塵盒。

警告： 請勿使用洗碗機來清潔集塵盒。

- 6 要徹底清潔濾網，請按下濾網兩側的拉片使其脫離，然後將 EPA 濾網從濾網盒取下。接著用隨附的清潔刷 (圖 36) 來清潔 EPA 濾網。
- 7 裝回濾網，並將 EPA 濾網卡入濾網內。然後將濾網裝回集塵室 (圖 37) 中。

注意： 如果將集塵盒放在水龍頭下沖洗，請先確認集塵盒是乾的再裝回濾網。

- 8 將蓋子蓋上集塵盒，確定發出喀噠 (圖 38) 一聲卡入。
- 9 將集塵盒裝回集塵室中，並將集塵盒把手 (圖 39) 向下折。

警告： 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。

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 若要清潔側邊刷毛，請抓住刷毛並將其從驅動軸 (圖 40) 拉出。
- 3 使用隨附的清潔刷清理側邊刷毛和側邊刷毛驅動軸。
- 4 用隨附的清潔刷清理前輪和後輪的灰塵或毛絮。
- 5 用隨附的清潔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。

- 6 用隨附的清潔刷清潔吸塵開口。
- 7 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。

更換

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)。

更換濾網

EPA 濾網非常髒或受損 (見 '清空和清潔集塵盒')時，請予以更換。若要取得新的 EPA 濾網，請造訪 www.philips.com/support。

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。

注意：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。若要取得新的側邊刷毛，請造訪 www.philips.com/support。

- 1 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。
- 2 將新的側邊刷毛推入驅動軸。

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。

更換遙控器電池

- 1 按下拉片 (1) 鬆開電池盒蓋 (2)，並打開電池盒蓋 (圖 9)。
- 2 自電池槽取出沒電的 AA 電池。
- 3 裝入兩顆新的 AA 電池 (圖 10)。

注意：請確認正 (+) 負 (-) 極放置無誤。

- 4 要裝回電池盒蓋，首先將突耳插入電池盒邊緣的開口處 (1)，然後按下蓋子 (2)，直到聽到「喀噠」(圖 11)一聲完全卡入定位為止。您現在可以開始使用遙控器。

注意：請根據您所在國家/地區的當地法規處理沒電的廢棄電池。

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 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。
- 2 鬆開電池盒蓋的螺絲並取下電池盒蓋 (圖 45)。
- 3 請取出並卸除 (圖 46) 充電式電池。
- 4 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。

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 (見 '使用前準備') 充電。

問題	可能原因	解決方法
按下其中一個按鈕時，自動吸塵機器人無回應。	自動吸塵機器人無法找到機座，電池也沒電了。	將自動吸塵機器人放在已插電的機座上。幾秒鐘後，自動吸塵機器人會發出嗶聲，顯示幕會亮起。
自動吸塵機器人發出嗶聲並停止。	一或兩個輪子卡住。	按壓開始/停止按鈕。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 (見 '清潔自動吸塵機器人')。
自動吸塵機器人未妥善清潔。	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。
	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 (見 '更換側邊刷毛')。
	集塵盒內的濾網髒污。	拆解濾網。用軟毛牙刷清潔濾網和 EPA 濾網。也可在水龍頭下沖洗濾網。
		如果無法將 EPA 濾網清乾淨，請更換新的濾網。建議您至少每年更換一次 EPA 濾網。
	集塵盒底部的吸塵開口阻塞。	清潔吸塵開口 (見 '清潔自動吸塵機器人')。
	前輪卡有毛髮或其他灰塵。	清潔前輪 (見 '清潔自動吸塵機器人')。
	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。	請由飛利浦服務中心 (見 '更換充電式電池') 協助更換充電式電池。
自動吸塵機器人以圓形移動。	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，將會啟動定點清潔模式以徹底清潔。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自動清潔模式。
		您可以在遙控器上選擇不同的清潔模式以停止自動清潔模式。
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 (見 '安裝機座') 的位置。
	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。

48 繁體中文

問題	可能原因	解決方法
	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。

소개

소개

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

제품 정보

- 1 먼지통 뚜껑 손잡이
- 2 먼지통 뚜껑
- 3 필터
- 4 먼지통
- 5 상단 커버의 가장자리
- 6 도킹 스테이션 센서
- 7 흡입구
- 8 시작/중지 버튼
- 9 측면 브러시
- 10 사이드 브러시 장착용 축
- 11 앞바퀴
- 12 흡입구
- 13 옆바퀴
- 14 센서
- 15 배터리함 덮개
- 16 물걸레 어태치먼트(FC8796, FC8794)
- 17 물걸레 패드(FC8796, FC8794)
- 18 전원 플러그
- 19 어댑터
- 20 청소용 브러시
- 21 리모콘
- 22 리모콘용 AA 배터리
- 23 도킹 스테이션

리모콘

리모콘 (그림 2)으로 로봇 청소기를 작동할 수 있습니다. 리모콘에는 다음 버튼이 있습니다.

- 1 시작/중지 버튼
- 2 탐색 버튼
- 3 청소 모드 버튼
- 4 도킹 버튼
- 5 24시간 스케줄러

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 제거하고 해당 먼지는 흡입구 (그림 3)로 이동합니다.
- 로봇 청소기의 흡입력으로 먼지를 빨아들여 흡입구를 통해 먼지통 (그림 4)으로 운반합니다.
- FC8796 및 FC8794 모델에는 바닥을 닦을 수 있도록 로봇 청소기에 부착할 수 있는 물걸레 어태치먼트가 장착되어 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 임의 패턴 (그림 5)
- 2 벽면 패턴 (그림 6)
- 3 지점 집중 청소 패턴 (그림 7)

자동 청소 모드에서 로봇 청소기는 임의 패턴, 벽면 패턴 및 지점 집중 청소 패턴 순으로 일정한 순서에 따라 작동합니다.

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

참고: 리모콘 (보기 ' ')의 버튼을 눌러 각 모드를 개별적으로 선택할 수도 있습니다.

로봇 청소기가 낙차를 피하는 방법

로봇 청소기의 하단에는 다섯 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 (보기 '로봇 청소기 청소') 감지할 수 있도록 낙하 방지(drop-off) 센서를 반드시 정기적으로 청소하십시오.

처음 사용 전

사이드 브러시 장착

- 1 사이드 브러시의 포장을 뜯고 로봇 청소기를 테이블 또는 바닥에 거꾸로 뒤집어 놓습니다.
- 2 사이드 브러시를 로봇 청소기 (그림 8) 하단의 축에 끼웁니다.

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

리모콘 배터리 교체

리모콘에는 2개의 AA 배터리가 사용됩니다.

- 1 탭을 눌러서(1) 배터리함 뚜껑의 잠금을 풀고(2) 배터리함 뚜껑 (그림 9)을 분리합니다.
- 2 AA 배터리 (그림 10) 2개를 끼우십시오.

참고: 배터리의 극성(+/-)에 맞게 끼우십시오.

- 3 배터리함 뚜껑을 다시 끼우려면 먼저 배터리함 가장자리의 입구에 뚜껑의 돌출부를 끼운 다음(1) 딸깍(그림 11) 소리가 날 때까지 뚜껑을 아래로 누릅니다(2). 이제 리모콘을 사용할 수 있습니다.

사용 준비

도킹 스테이션 설치

- 1 어댑터의 소형 플러그를 도킹 스테이션의 소켓에 꽂고(1) 어댑터를 벽면 콘센트에 꽂습니다(2) (그림 12).
- 2 도킹 스테이션은 평평한 바닥에 벽 쪽으로 둡니다.

참고: 도킹 스테이션 (그림 13)의 앞쪽 150cm, 오른쪽 30cm 및 왼쪽 100cm 지점에 낙차 또는 장애물이 없는지 확인합니다.

충전

- 1 플러그가 전원에 연결된 도킹 스테이션 (그림 14)에 로봇 청소기를 놓습니다.
- 2 로봇 청소기 (그림 15)를 작동하려면 시작/중지 버튼을 누르십시오.
- 3 시작/중지 버튼이 깜박이기 (그림 16) 시작합니다.
- 4 충전식 배터리의 충전이 완료되면 시작/중지 버튼의 표시등이 계속 켜져 있습니다 (그림 17).

청소 작업을 위한 공간 정리

- 로봇 청소를 시작하기 전에 바닥에 늘어 놓은 물건이나 깨지기 쉬운 물체를 바닥에서 (그림 18) 치워야 합니다.
- 모든 케이블, 전선 및 코드를 바닥에서 제거하여 로봇 청소기에 끼는 것을 방지해야 합니다.
- 로봇 청소기로 청소할 방에 술이 달린 러그가 있으면 러그 아래로 술을 접어 넣으십시오. 로봇 청소기가 술에 걸리거나 러그 손상 (그림 19)을 방지할 수 있습니다.

로봇 청소기 사용

시작 및 중지

- 1 리모콘 (그림 20)의 시작/중지 버튼을 누르십시오.
- 2 로봇 청소기의 시작/중지 버튼이 불이 켜진 상태로 유지되고 로봇 청소기가 청소를 시작 (그림 21)합니다.
- 3 배터리의 잔량이 낮아질 때까지 자동 청소 모드로 청소합니다. 자동 청소 모드에서 임의, 벽면 및 나선형 이동을 반복하면서 청소합니다.
- 4 배터리 잔량이 적으면 시작/중지 버튼이 빠르게 깜박이기 시작하고 로봇 청소기가 충전을 위해 (그림 22) 도킹 스테이션을 찾기 시작합니다.
- 5 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 청소를 계속합니다.
- 6 충전식 배터리 잔량이 낮아지기 전에 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가도록 하려면 리모콘 (그림 23)에서 도킹 버튼을 누릅니다.
- 7 시작/중지 버튼이 깜박이기 시작하고 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아갑니다.

참고: 도킹 스테이션에서 로봇 청소기를 시작하지 않은 경우, 로봇 청소기는 충전식 배터리의 잔량이 부족해도 스스로 도킹 스테이션으로 돌아가지 않습니다. 충전식 배터리의 에너지가 아직 충분한 경우에도 리모콘의 도킹 버튼을 눌러 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가도록 할 수 있습니다. 충전식 배터리가 완전히 방전된 경우 로봇 청소기를 도킹 스테이션에 직접 올려 놓아야 합니다.

52 한국의

청소 모드 선택

로봇 청소기에는 세 가지 청소 모드가 있으며, 리모콘의 해당 버튼을 눌러 각각 작동할 수 있습니다.

임의 모드

이 모드에서는 직진이나 열십자 모양 (그림 24) 등의 혼합 패턴으로 청소합니다.

벽면 모드

이 모드에서는 로봇 청소기가 실내 벽을 따라 이동하며 구석 (그림 25)을 청소합니다.

지점 집중 청소 모드

이 모드에서는 로봇 청소기가 작은 구역을 임의로 움직이며 완전하게 (그림 26) 청소합니다.

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

수동 작동

리모콘의 버튼으로 로봇 청소기를 수동 조작할 수 있습니다.

- 1 리모콘에 있는 시작/중지 버튼의 위, 아래 및 왼쪽, 오른쪽 화살표 버튼을 사용하여 실내 (그림 27) 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.

24시간 스케줄러 사용

24시간 스케줄러는 리모콘으로 작동할 수 있습니다. 로봇 청소기가 대기 모드에 있고 도킹 스테이션에 위치하지 않음을 확인하십시오.

- 1 24시간 스케줄러를 작동하려면 리모콘 (그림 28)의 24시간 스케줄러 버튼을 누릅니다.
 - 24시간 스케줄러를 작동하면 디스플레이가 잠시 매초 깜빡이기 시작합니다.
 - 24시간 스케줄러를 작동하면 로봇 청소기가 24시간 청소를 시작합니다. 24시간 스케줄러를 해제할 때까지 24시간 동안 청소를 계속합니다.
- 2 24시간 스케줄러를 해제하려면 24시간 스케줄러 버튼을 누르십시오. 로봇 청소기가 대기 모드이고 24시간 스케줄러가 더 이상 작동하지 않으면 디스플레이가 켜진 상태로 유지됩니다.

로봇 청소기로 물걸레질하는 방법

FC8796 및 FC8794 모델에는 바닥 물청소용 물걸레 어태치먼트 및 패드가 제공됩니다.

물걸레 패드 부착 방법

- 1 물걸레 패드를 물에 담그거나 수돗물에 물걸레 패드를 적십니다. 바닥에 적합한 바닥 세정제를 몇 방울 추가할 수 있습니다.
- 2 물걸레 패드를 완전히 짜서
- 3 물걸레 어태치먼트 (그림 29)의 벨크로 고정장치에 물걸레 패드의 벨크로 고정장치를 눌러서 물걸레 어태치먼트에 젖은 물걸레 패드를 부착하십시오.
- 4 바퀴 바로 뒤에 위치한 2개의 어태치먼트 구멍 안으로 물걸레 어태치먼트의 어태치먼트 돌출부를 삽입합니다. 그런 다음 딸깍 소리가 날 (그림 30) 때까지 누르십시오.

물걸레 어태치먼트를 사용한 바닥 청소

참고: 물걸레 어태치먼트로 바닥을 청소하려면 청소하려는 방의 지점에서 로봇 청소기를 시작해야 합니다. 물걸레 패드를 장착한 상태로 도킹 스테이션에서 로봇 청소기를 시작할 수는 없습니다.

- 1 로봇 청소기를 시작하려면 리모컨의 시작/중지 버튼을 누르십시오.
 - 배터리의 잔량이 낮아져서 로봇 청소기가 멈출 때까지 로봇 청소기는 물걸레질을 계속합니다.

참고: 리모컨의 도킹 버튼으로 로봇 청소기를 도킹 스테이션으로 보내거나 수동으로 로봇 청소기를 도킹 스테이션에 놓기 전에 물걸레 패드 및 물걸레 어태치먼트를 분리하십시오.

물걸레 어태치먼트 분리 방법

- 1 물걸레 어태치먼트를 분리하려면 탭을 누르고(1) 물걸레 어태치먼트를 위로 당겨 분리합니다(2). (그림 31)
- 2 물걸레 어태치먼트에서 물걸레 패드를 떼어 내십시오.
- 3 물걸레 패드를 청소하려면 최대 60° C의 온도에서 부드럽게 세탁기로 세탁하십시오.

알람 신호

청소 과정에서 로봇 청소기에 문제가 생긴 경우(예: 바퀴가 움직이지 않거나 바퀴가 바닥에 더 이상 접촉하지 않거나 센서가 바닥을 감지할 수 없을 경우) 소리가 들리면서 로봇이 멈춥니다. 시작/멈춤 버튼을 눌러서 로봇을 대기 모드로 전환하고 알람 신호의 원인이 되는 문제를 해결합니다. 예를 들어 바퀴를 방해하는 장애물을 제거하거나, 센서를 청소하거나, 로봇을 들어 다른 곳에 내려놓습니다.

청소 및 유지관리

먼지통 비우기 및 청소

시작/중지 버튼이 깜박이기 시작하면 먼지통을 비우고 세척합니다.

- 1 먼지통 뚜껑 손잡이를 위로 당기고 먼지통 보관함 (그림 32)에서 먼지통을 들어 올립니다.
- 2 먼지통 옆면의 탭을 당겨 뚜껑 (그림 33)을 엽니다.
- 3 먼지통 (그림 34)에서 필터를 분리하십시오.
- 4 휴지통 위에서 먼지통을 털어내 비웁니다. (그림 35)
- 5 미지근한 물에 먼지통을 청소할 수 있습니다.

주의: 식기 세척기를 사용하여 먼지통을 세척하지 마십시오.

- 6 필터를 완전히 청소하려면 필터의 양면에 위치한 탭을 눌러 필터를 분리하고 EPA 필터의 먼지 필터를 벗겨냅니다. 그런 다음 제공된 청소용 브러시 (그림 36)로 EPA 필터를 청소하십시오.
- 7 필터를 다시 장착하여 먼지 필터 안으로 EPA 필터를 장착하십시오. 그런 다음 필터를 먼지통 (그림 37) 안으로 다시 넣으십시오.

참고: 수돗물로 먼지통을 청소한 경우 필터에 다시 넣기 전에 먼지통이 말랐는지 확인하십시오.

- 8 뚜껑을 먼지통에 끼우고 딸깍 소리가 나면서 (그림 38) 제자리에 고정되는지 확인합니다.
- 9 먼지통을 먼지통 보관함에 넣고 먼지통 손잡이 (그림 39)를 접으십시오.

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

로봇 청소기 청소

우수한 청소 성능을 유지하려면 가끔씩 낙하 방지(drop-off) 센서, 바퀴, 사이드 브러시 및 흡입구를 청소해야 합니다.

- 1 로봇 청소기를 평평한 곳에 거꾸로 뒤집어 놓습니다.
- 2 사이드 브러시를 청소하려면 브러시를 잡고 축 (그림 40)에서 빼냅니다.
- 3 제공된 청소용 브러시로 사이드 브러쉬와 사이드 브러쉬의 축을 청소하십시오.
- 4 제공된 청소용 브러시로 앞바퀴 및 옆바퀴에서 먼지 또는 잔털을 제거하십시오.

54 한국의

5 제공된 청소용 브러시로 낙하 방지(drop-off) 센서에서 먼지 또는 잔털을 제거하십시오.

참고: 낙하 방지(drop-off) 센서를 반드시 정기적으로 청소하십시오. 낙하 방지(drop-off) 센서가 더러운 경우 로봇 청소기가 낙차 또는 계단을 감지하지 못할 수 있습니다.

6 제공된 청소용 브러쉬로 흡입구를 청소하십시오.

7 바닥을 손상시킬 수 있는 날카로운 물체가 있는지 사이드 브러쉬와 로봇 청소기 하단을 확인합니다.

교체

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).

필터 교체

EPA 필터가 매우 더럽거나 손상된 경우 (보기 '먼지통 비우기 및 청소') 교체하십시오. 새 EPA 필터를 구입하려면 www.philips.com/support를 참조하십시오.

사이드 브러시 교체

적절한 청소 효과를 얻으려면 일정 시간이 지난 후 사이드 브러시를 교체합니다.

참고: 마모 또는 손상의 흔적이 발견되면 항상 사이드 브러시를 교체합니다. 또한 두 사이드 브러시를 한번에 교체하는 것이 좋습니다. 새 사이드 브러시를 구입하려면 www.philips.com/support를 참조하십시오.

- 1 사이드 브러시를 교체하려면 오래된 사이드 브러시를 잡고 축에서 빼냅니다.
- 2 새로운 사이드 브러시를 축에 끼웁니다.

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.

리모콘 배터리 교체

- 1 탭을 눌러서(1) 배터리함 뚜껑의 잠금을 풀고(2) 배터리함 뚜껑 (그림 9)을 분리합니다.
- 2 배터리함에서 방전된 AA 배터리를 제거하십시오.
- 3 새 AA 배터리 (그림 10) 2개를 끼우십시오.

참고: 배터리의 극성(+/-)에 맞게 끼우십시오.

- 4 배터리함 뚜껑을 다시 끼우려면 먼저 배터리를 가장자리의 입구에 뚜껑의 돌출부를 끼운 다음(1) 딸깍 (그림 11) 소리가 날 때까지 뚜껑을 아래로 누릅니다(2). 이제 리모콘을 사용할 수 있습니다.

참고: 해당 국가의 현지 규정에 따라 방전된 일회용 배터리를 폐기하십시오.

충전식 배터리를 분리하는 방법

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 주변 서비스 센터 주소를 참조하여 필립스 서비스 센터에 문의하십시오.

- 1 충전식 배터리를 버리기 전에 완전히 방전하려면 충전식 배터리가 방전될 때까지 로봇 청소기를 작동합니다.
- 2 나사를 풀고 배터리함 뚜껑 (그림 45)을 여십시오.
- 3 충전식 배터리를 꺼내어 분리 (그림 46)하십시오.
- 4 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 서비스 센터로 문의하십시오.

문제점	가능한 원인	해결책
시작/중지 버튼을 눌러도 로봇 청소기가 청소를 시작하지 않습니다.	충전식 배터리가 방전되었습니다.	충전식 배터리 (보기 '사용 준비')를 충전하십시오.
버튼 하나를 누르기 전에 로봇 청소기가 작동하지 않습니다.	로봇 청소기가 도킹 스테이션을 찾지 못하여 배터리가 방전되었습니다.	플러그가 전원에 연결된 도킹 스테이션에 로봇 청소기를 놓습니다. 몇 초 후 로봇 청소기의 신호음이 들리며 디스플레이가 켜집니다.
로봇 청소기가 신호음을 내며 멈춥니다.	바퀴 하나 또는 둘 다 끼었습니다.	시작/중지 버튼을 누릅니다. 바퀴 서스펜션에 걸려 있는 잔털, 머리카락, 실 또는 전선을 제거합니다.
	사이드 브러시 하나 또는 둘 다가 끼었습니다.	사이드 브러시 (보기 '로봇 청소기 청소')를 청소하십시오.
	청소 중에 로봇 청소기가 들어 올려졌습니다.	시작/중지 버튼을 누릅니다. 로봇 청소기를 바닥에 놓습니다. 그런 다음 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 다시 시작합니다.
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 브러시 (보기 '사이드 브러시 교체')를 교체합니다.
	먼지통의 필터가 더럽습니다.	필터를 분리하십시오. 먼지 필터와 EPA 필터를 부드러운 칫솔로 청소하십시오. 수돗물로 먼지 필터를 헹구실 수 있습니다.
		EPA 필터를 더 이상 청소할 수 없는 경우 필터를 새것으로 교체합니다. 최소 일 년에 한 번은 EPA 필터를 교체하는 것이 좋습니다.
	먼지통의 하단에 있는 흡입구가 막혀 있습니다.	흡입구 (보기 '로봇 청소기 청소')를 청소하십시오.
	앞바퀴에 머리카락이나 기타 먼지가 끼어 있습니다.	앞바퀴 (보기 '로봇 청소기 청소')를 청소하십시오.

문제점	가능한 원인	해결책
	로봇 청소기가 매우 어둡거나 광이 나는 표면을 청소하면 낙하 방지(drop-off) 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(drop-off) 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.	필립스 서비스 센터 (보기 '충전식 배터리 교체')에서 충전식 배터리를 교체하십시오.
로봇 청소기가 원으로 움직입니다.	로봇 청소기가 지점 집중 청소 모드에 있습니다.	이것은 정상적인 작동입니다. 바닥에 많은 먼지가 감지되어 보다 철저한 청소가 필요한 경우 지점 집중 청소 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 지점 집중 청소 모드를 중지할 수도 있습니다.
		리모콘에서 다른 청소 모드를 선택하여 지점 집중 청소 모드를 중지할 수도 있습니다.
로봇 청소기가 도킹 스테이션을 찾지 못합니다.	로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 이동하기 위한 충분한 공간이 없습니다.	도킹 스테이션 (보기 '도킹 스테이션 설치')을 다른 위치에 두십시오.
	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.

