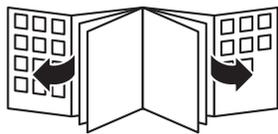


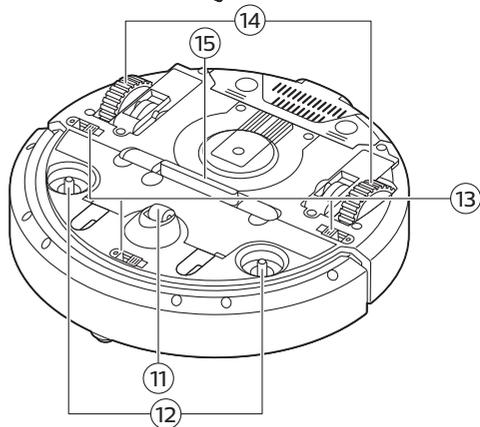
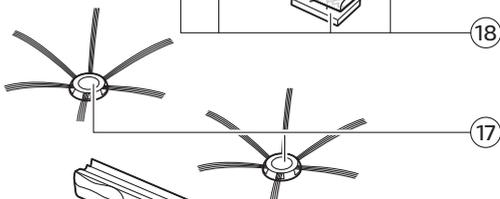
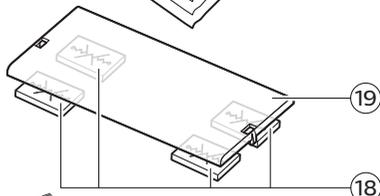
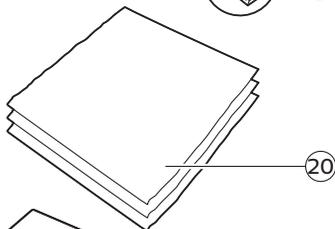
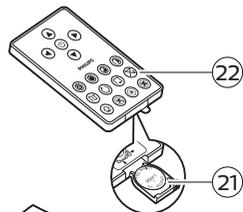
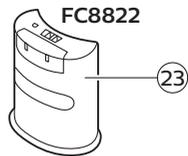
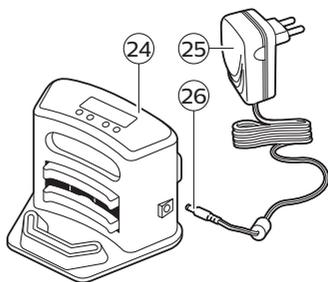
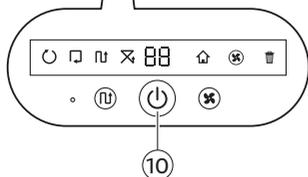
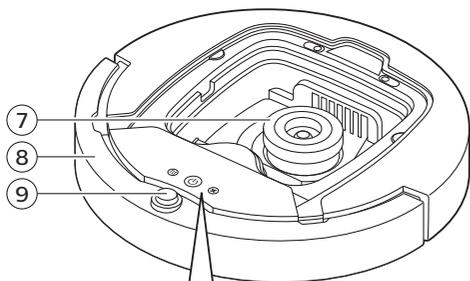
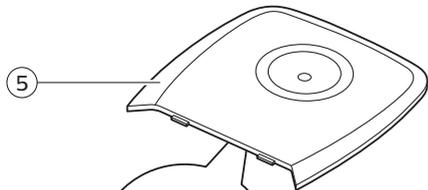
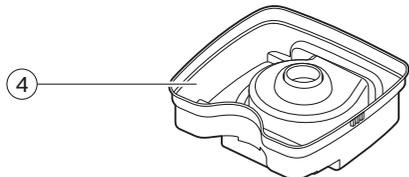
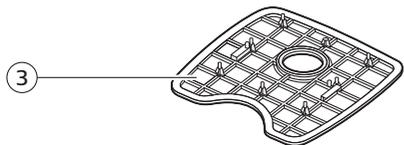
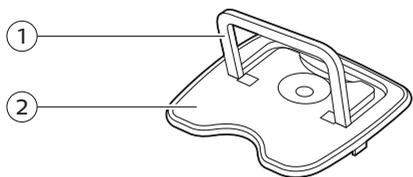
PHILIPS

FC8822, FC8812





FC8822



English 6
Bahasa Melayu 19
ภาษาไทย 33
繁體中文 45
한국어 56

Introduction

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

General description

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

Display and remote control

Display of robot

- 1 Spiral mode indicator
- 2 Wall-following mode indicator
- 3 Zigzag pattern mode indicator
- 4 Random mode indicator
- 5 Charging indicator and cleaning time indicator (see 'Using the cleaning time buttons')
- 6 Docking icon
- 7 Fan speed indicator
- 8 Dustbin full indicator
- 9 Sound sensor
- 10 Mode selection button
- 11 Start/stop button
- 12 Fan speed button

Remote control

- 1 Navigation buttons and start/stop (Fig. 3)

- 2 Cleaning time buttons
- 3 Cleaning mode buttons
- 4 Fan speed buttons
- 5 Docking button

Control panel of docking station

- 1 Display with time, day and programming indications (Fig. 4)
- 2 Adjusting and setting buttons

How your robot works

What your robot cleans

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

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

How your robot cleans

Cleaning system

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

- 1 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. 5).
- 2 The suction power of the robot picks up loose dirt and transports it through the suction opening into the dust container.
- 3 The robot comes with a dry wipe holder that allows you to clean your hard floor even more thoroughly with dry wipes.

Cleaning patterns

In its auto cleaning mode, the robot uses a fixed and automatic sequence of cleaning patterns to clean each area of the room optimally. It uses a Z-pattern (zigzag pattern), random pattern, wall-following pattern and spiral pattern successively (Fig. 6). It continues to move in this sequence of patterns to clean the room until the rechargeable battery runs low, or until it is switched off manually.

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

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

How your robot avoids height differences

The robot has three drop-off sensors in its bottom. It uses these drop-off sensors to detect and avoid height differences such as staircases (Fig. 7).

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 and maintenance').

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.

Removing the tag from the remote control

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

- 1 Pull the battery protection tag out of the battery compartment of the remote control. Now the remote control is ready for use (Fig. 9).

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. 10).
 - The display of the docking station comes on.
- 2 Place the docking station on a horizontal, level floor against the wall.

Note: Make sure that there are no obstacles or height differences 80 cm in front, 30 cm to the right and 100 cm to the left of the docking station (Fig. 11).

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

Important note: deep sleep mode

In deep sleep mode, the robot does not respond at all when you press a button. To reactivate the robot when it is in deep sleep mode:

- 1 Press the start/stop button on the robot for one second to switch the robot from deep sleep mode to standby mode.
- 2 Press the start/stop button on the robot (Fig. 17) briefly or press the start/stop button on the remote control to start cleaning.
- 3 If the robot does not start cleaning, place it on the plugged-in docking station to recharge its rechargeable battery.

The robot enters deep sleep mode when you press the start/stop button for 5 seconds. It may also enter the deep sleep mode when its battery is empty. The battery may, for instance, run empty if the robot is unable to find its docking station.

Charging

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

Your robot can be charged on the docking station, either manually or automatically during use.

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

Charging automatically during use

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

Charging on the docking station

- 1 Place the robot on the plugged-in docking station (Fig. 12).
- 2 The start/stop button starts flashing green. Because this is the first time you charge the robot, the display of the robot shows the charging indicator (Fig. 13).
- 3 When the rechargeable battery is fully charged, the start/stop button lights up green continuously (Fig. 14).

Using your robot

Preparing the room for a cleaning run

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

Functions of the start/stop button

The start/stop button has the following functions (Fig. 16):

How you press start/stop button	How robot responds
Press start/stop button for 1 second	Robot switches from sleep mode to standby
Press start/stop button briefly	Robot starts or stops cleaning
Press start/stop button for 5 seconds	Switches robot on or off.

User interface signals and their meaning

The robot has a display and a start/stop button gives light signals. The table below explains the meaning of the signals.

Signal	Description of signal	Meaning of signal
	The start/stop button is continuously green.	The robot is ready to clean.

10 English

Signal	Description of signal	Meaning of signal
	The start/stop button flashes slowly green and the display on the robot shows a moving blue light (the charging indicator).	The robot is charging.
	The start/stop button is continuously orange.	The rechargeable battery is low and the robot is searching for the docking station.
	The start/stop button is continuously red.	The rechargeable battery of the robot is almost empty.
	The start/stop button is continuously red and the display shows an error code.	Please consult the error code table below to understand the meaning of the error code.

Error codes

Error code	Possible cause	Solution
E1	Wheels stuck	Remove robot from the obstacle and press the starts/stop button to resume cleaning.
E2	Top cover or dust container not placed properly	Place the dust container in and the top cover on the robot properly. The error code disappears from the display automatically.
E3	Bumper stuck	Remove the robot from the obstacle. The error code disappears from the display automatically.
E4	Robot lifted from floor	Put the robot back on the floor to make the error code disappear.
E5	Color of floor too dark	Place robot on a lighter area of the floor. Clean the drop-off sensors.
E6	Problem with the battery	Please contact the Consumer Care Center to have the problem examined.

Clap response

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

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

- when it stops cleaning due to an error
- when it is unable to find its docking station within 20 minutes

Starting and stopping

- 1 Press the start/stop button on the robot (Fig. 17) or on the remote control (Fig. 18). The start/stop button is continuously green and the robot starts cleaning.

- 2 The robot cleans in the auto-cleaning mode until its battery runs low. In the auto-cleaning mode, it follows repeated sequences of Z-pattern, random, wall-following and spiral patterns (Fig. 6).

Note: To select an individual mode, press one of the mode buttons on the remote control or on the robot (see 'Cleaning mode selection').

- 3 When the battery runs low, the start/stop button turns red and the robot searches for the docking station to recharge (Fig. 15).
- 4 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.
- 5 To make the robot return to the docking station before the rechargeable battery runs low, press the docking button on the remote control. All icons on the display of the robot disappear except for the docking icon, which lights up bright blue while the robot returns to the docking station (Fig. 19).

Cleaning mode selection

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

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

Z-pattern mode

In Z-pattern mode, the robot cleans by making Z-shaped loops through the room to clean large areas (Fig. 20).

Random mode

In this mode, the robot cleans the room in a mixed pattern of straight and crisscross movements (Fig. 21).

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. 22).

Spiral mode

In this mode, the robot moves in a spiral pattern to clean a small area. If the dust detection sensor detects dirt, the robot automatically switches the fan to turbo speed (Fig. 23).

Manual driving

- 1 Use the arrow buttons above and below and to the left and right of the start/stop button on the remote control to navigate the robot through the room (Fig. 24).

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.

12 English

Using the cleaning time buttons

- By default, the robot cleans in auto cleaning mode until its rechargeable battery runs low. The robot will then automatically return to its docking station. If you selected one of the other cleaning times (see below), you can switch back to the default mode by pressing the maximum cleaning time button on the remote control (Fig. 25).
- The other cleaning time buttons on the remote control allow you to let the robot operate for 60, 45 and 30 minutes respectively (Fig. 26). The cleaning time indicator on the display shows the cleaning time set. When the cleaning time is finished, the robot returns to its docking station. The docking icon will turn bright blue on the display.
- If you do not want the robot to return to the docking station at the end of the cleaning time, press the cleaning time button twice. The docking icon disappears from the display. When the cleaning time is finished, the robot stops.

Operating the docking station

Setting clock time and day

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

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

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

Programming cleaning times

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

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

The programming options available are:

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

- 1 Press the set button. The set mode indicator and the cleaning program indicator start flashing.
- 2 Press the select button once. The hour indication starts flashing.

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

Fan speed buttons

You can use the fan speed buttons to increase the fan speed to turbo or to switch off the fan. The default setting is normal fan speed (Fig. 27).

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

Using the dry wipe attachment

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

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

Preparing the dry wipe attachment for use

Turn the robot upside down and place it on the floor or on a table.

- 1 Place the dry wipe on a table and place the dry wipe attachment on the wipe with its fixation lugs pointing towards you (Fig. 28).
- 2 Fold both ends of the dry wipe around the dry wipe attachment and fasten the dry wipe onto the attachment by pushing the fixation blocks into the recesses (Fig. 29).
- 3 Insert the fixation lug of the dry wipe attachment into the opening just behind the wheel on one side of the robot and push until you hear it lock into place with a click. Then repeat these actions on the other side (Fig. 30).
- 4 Turn the robot and place it on the floor on its wheels with the dry wipe attachment touching the floor.

Using the robot with the dry wipe attachment

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

Removing the dry wipe attachment

- 1 Remove the dry wipe attachment as soon as you have finished wiping the floor. To do so, turn the robot upside down and place it on the floor or on a table.
- 2 Push one end of the dry wipe attachment towards the wheel on the other side of the robot to release it. Then pull the attachment off the robot (Fig. 31).

14 English

- 3 If the dry wipe is too dirty to use again, pull the fixation blocks out of the dry wipe attachment and dispose of the dry wipe.

Note: You cannot rinse or wash the dry wipes.

Using the invisible wall (FC8822 only)

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

Placing the batteries in the invisible wall

The invisible wall operates on four AA batteries.

- 1 Push the two release tabs at the bottom of the back cover (1) and slide the back cover upwards and off the invisible wall (2) (Fig. 32).
- 2 Take four new AA batteries from the pack and insert them into the battery compartment of the invisible wall (Fig. 33).

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

- 3 Slide the back cover onto the invisible wall again (Fig. 34).

Positioning the invisible wall to stop the robot

- 1 Place the unit at a point you do not want the robot to cross, e.g. at an open door to a room that is off-limits to the robot (Fig. 35).
- 2 Switch on the invisible wall with the on/off slide on top of the unit (Fig. 36).
- 3 Start the robot.
- 4 When the robot comes too close to the invisible wall, the light on the invisible wall starts flashing and the invisible wall emits a beam of infrared light. This beam of infrared light makes the robot change its course and move away from the invisible wall (Fig. 37).

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

Cleaning and maintenance

Cleaning the robot

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

- 1 Place the robot upside down on a flat surface
- 2 Use a brush with soft bristles (e.g. a toothbrush) to remove dust or fluff from the drop-off sensors (Fig. 38).

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

- 3 Use a brush with soft bristles (e.g. a toothbrush) to remove dust or fluff from the front wheel and side wheels (Fig. 39).
- 4 To clean the side brushes, grab them by the bristles and pull them off their shafts (Fig. 40).
- 5 Remove fluff, hairs and threads from the shaft and from the side brush with a soft brush (e.g. a toothbrush) or a cloth (Fig. 41).

- 6 Check the side brushes and the bottom of the robot for any sharp objects that could damage your floor.
- 7 To remove the TriActive XL nozzle, insert your fingers into the slots in the bottom of the robot. There are arrows pointing to these slots. Press the catches holding the TriActive nozzle in place inwards to release them from the slots (1). Then pull the TriActive nozzle upward and off the robot (2) (Fig. 42).
- 8 Clean the suction opening with a soft brush (e.g. a toothbrush) (Fig. 43).
- 9 Remove all visible dirt from the TriActive nozzle before you place it back.
- 10 To place the TriActive nozzle, first insert the small lugs on the front into the tiny slots on either side of the front wheel (1). Then press the catches of the TriActive nozzle inwards to lock them into the slots in the bottom of the robot (2). Finally, check if the nozzle can still move a few millimeters up and down freely (Fig. 44).
- 11 Push the side brushes onto the shafts on the bottom of the robot again (Fig. 8).

Emptying and cleaning the dust container

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

- 1 Remove the cover.
- 2 Pull up the handle of the dust container lid and lift the dust container out of the dust container compartment.

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

- 3 Carefully lift the lid off the dust container (1) and take out the filter (2) (Fig. 45).
- 4 Shake the dust container over a dustbin to empty it. Clean the filter and the inside of the dust container with a cloth or a toothbrush with soft bristles. Also clean the suction opening in the bottom of the dust container.

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

- 5 Put the filter back into the dust container (1). Then place the lid on the dust container (2) (Fig. 47).
- 6 Put the dust container back into the dust container compartment and put the top cover back on the robot (Fig. 48).

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

Ordering accessories

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

Replacement

Replacing the filter

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

Replacing the side brushes

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

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

- 1 To replace the side brushes, grab the old side brushes by the bristles and pull them off their shafts (Fig. 40).
- 2 Push the new side brushes onto the shafts (Fig. 8).

Replacing dry wipes

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

Replacing the battery of the remote control

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

- 1 Hold the remote control upside down. Push the release button on the battery holder and at the same time slide the battery holder out of the remote control (Fig. 49).
- 2 Remove the empty battery from the battery holder and place a new battery in the battery holder. Then slide the battery holder back into the remote control (Fig. 50).

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 or go to www.philips.com/support.

Recycling

- Do not throw away the product with the normal household waste at the end of its life, but hand it in at an official collection point for recycling. By doing this, you help to preserve the environment.
- This product contains a built-in rechargeable battery which shall not be disposed of with normal household waste. Please take your product to an official collection point or a Philips service center to have a professional remove the rechargeable battery.
- Follow your country's rules for the separate collection of electrical and electronic products and rechargeable batteries. Correct disposal helps prevent negative consequences for the environment and human health.

Removing the rechargeable battery

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

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

- 1 Start the robot from a place somewhere in the room and not from the docking station.

- 2 Let the robot run until the rechargeable battery is empty to make sure that the rechargeable battery is completely discharged before you remove it and dispose of it.
- 3 Undo the screws of the battery compartment lid and remove the lid (Fig. 51).
- 4 Lift out the rechargeable battery and disconnect it (Fig. 52).
- 5 Take the robot and the rechargeable battery to a collection point for electrical and electronic waste.

Troubleshooting

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

Troubleshooting

Problem	Possible cause	Solution
The robot does not start cleaning when I press the start/stop button.	The rechargeable battery is empty.	Charge the rechargeable battery.
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 and let them dry on a flat surface before you mount them on the robot again. 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.	Clean the filter in the dust container with a cloth or a toothbrush with soft bristles. You can also clean the filter and dust container with a regular vacuum cleaner at a low suction power setting. If brushing or vacuuming does not help to clean the filter, replace the filter with a new one. We advise you to replace the filter at least once a year.
	The suction opening in the bottom of the dust container is clogged.	Clean the suction opening (see 'Cleaning and maintenance').
	The front wheel is jammed with hair or other dirt.	Clean the front wheel (see 'Cleaning and maintenance').
	The robot is cleaning a very dark or shiny surface, which triggers the drop-off sensors. This causes the robot to move in an unusual pattern.	Press the start/stop button and then move the robot to a lighter colored piece of the floor. If the problem continues to occur on lighter colored floors, please go to www.philips.com/support or contact the Consumer Care Center in your country.

18 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 on/off button lights up red continuously and there is an error code on the display.	Your robot is giving an error signal.	Check the error codes table for the meaning of the code (see 'Error codes').
The robot is moving in circles.	The robot is in spiral mode.	This is normal behavior. The spiral mode can be activated when a lot of dirt is detected on the floor for a thorough clean. It is also part of the auto cleaning mode. After approximately one minute the robot resumes its normal cleaning pattern. You can also stop the spiral mode by selecting a different cleaning mode on the remote control.
The robot cannot find its 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.
	You may have deactivated the automatic docking function of the robot by pressing the cleaning time button twice. In that case, the docking icon is no longer visible on the display and the robot stops when the cleaning time is finished.	Press the start/stop button for 5 seconds to restart the robot. The docking function is automatically activated again. You can also press the cleaning time button twice to reactivate the docking function. The docking icon will reappear on the display. To make the robot return to the docking station, press the docking button.

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.

Huraian umum

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

Paparan dan unit kawalan jauh

Paparan robot

- 1 Penunjuk mod pilin
- 2 Penunjuk mod mengikut dinding
- 3 Penunjuk mod corak zigzag
- 4 Penunjuk mod rawak
- 5 Penunjuk mengemas dan membersihkan penunjuk masa (lihat 'Menggunakan butang masa pembersihan')
- 6 Ikon dok
- 7 Penunjuk kelajuan kipas
- 8 Penunjuk tong sampah penuh
- 9 Sensor bunyi
- 10 Butang pemilihan mod
- 11 Butang mula/henti
- 12 Butang kelajuan kipas

Unit kawalan jauh

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

Panel kawalan stesen dok

- 1 Paparan dengan indikasi masa, hari dan pemrograman (Raj. 4)
- 2 Butang melaraskan dan menetapkan

Bagaimana robot anda berfungsi

Apa yang dibersihkan oleh robot anda

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

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

Bagaimana robot anda membersihkan kawasan

Sistem pembersihan

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

- 1 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. 5).
- 2 Kuasa sedutan robot mengutip habuk yang bertebaran dan mengangkutnya melalui bukaan sedutan ke dalam bekas habuk.
- 3 Robot disertakan dengan pemegang sapuan kering yang membolehkan anda membersihkan lantai keras anda dengan lebih bersih menggunakan sapuan kering.

Corak pembersihan

Dalam mod auto pembersihan, robot menggunakan urutan yang ditetapkan dan automatik bagi corak pembersihan untuk membersihkan setiap kawasan bilik secara optimum. Corak Z (corak zigzag), corak rawak, corak mengikut dinding dan corak pilin digunakan dengan jayanya (Raj. 6). Robot terus bergerak mengikut urutan corak ini untuk membersihkan bilik sehingga bateri boleh cas semula menjadi lemah atau sehingga dimatikan secara manual.

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

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

Bagaimana robot anda mengelak perbezaan ketinggian

Robot mempunyai tiga sensor jatuh di bawahnya. Robot menggunakan sensor jatuh ini untuk mengesan dan mengelakkan perbezaan ketinggian seperti anak tangga (Raj. 7).

Nota: 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 'Pembersihan dan penyelenggaraan').

Sebelum penggunaan pertama

Memasang berus tepi

- 1 Keluarkan berus tepi daripada bungkusannya dan terbalikkan robot di atas meja atau lantai.
- 2 Tolak berus tepi ke aci di bawah robot (Raj. 8).

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

Keluarkan tag daripada unit kawalan jauh

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

- 1 Tarik keluar tag perlindungan bateri daripada petak bateri unit kawalan jauh. Kini unit kawalan jauh sudah bersedia untuk digunakan (Raj. 9).

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. 10).
 - Paparan stesen dok dihidupkan.
- 2 Letakkan stesen dok di atas lantai rata dan mendarat ke dinding.

Nota: Pastikan tiada halangan atau perbezaan ketinggian 80 cm di depan, 30 cm ke kanan dan 100 cm ke kiri stesen dok (Raj. 11).

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

Nota penting: mod tidur lena

Dalam mod tidurlena, robot tidak memberi respons langsung apabila anda menekan butang. Untuk mengaktifkan semula robot apabila robot berada dalam mod tidur lena:

22 Bahasa Melayu

- 1 Tekan butang mula/henti pada robot selama sesaat untuk menukar robot daripada mod tidur lena kepada mod bersedia.
- 2 Tekan butang mula/henti pada robot (Raj. 17) sekejap atau tekan butang mula/henti pada unit kawalan jauh untuk memulakan pembersihan.
- 3 Jika robot tidak memulakan pembersihan, tempatkannya di stesen dok yang dipalam untuk mengecas semula bateri boleh dicas.

Robot memasuki mod tidur lena apabila anda menekan butang mula/henti selama 5 saat. Robot juga mungkin memasuki mod tidur lena apabila bateri kosong. Sebagai contoh, bateri boleh kosong jika robot tidak dapat mencari stesen doknya.

Pengecasan

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

Robot anda boleh dicas di stesen dok, secara manual atau automatik semasa digunakan.

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

Mengecas secara automatik semasa guna

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

Pengecasan di stesen dok

- 1 Tempatkan robot di stesen dok yang dipasangkan palam (Raj. 12).
- 2 Butang mula/henti mula berkelip warna hijau. Disebabkan ini kali pertama anda mengecas robot, paparan robot menunjukkan penunjuk mengecas (Raj. 13).
- 3 Apabila bateri boleh cas semula telah dicas sepenuhnya, butang mula/henti menyalakan warna hijau secara berterusan (Raj. 14).

Menggunakan robot anda

Menyediakan bilik untuk aktiviti pembersihan

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

Fungsi butang mula/henti

Butang mula/henti mempunyai fungsi berikut (Raj. 16):

Cara anda menekan butang mula/henti	Cara robot memberi respons
Tekan butang mula/henti selama 1 saat	Robot bertukar daripada mod tidur kepada siap sedia
Tekan butang mula/henti seketika	Robot memulakan atau menghentikan pembersihan

Tekan butang mula/henti selama 5 saat Menghidupkan atau mematikan robot.

Isyarat antara muka pengguna dan maknanya

Robot mempunyai paparan dan butang mula/henti mengeluarkan isyarat cahaya. Jadual di bawah menerangkan makna isyarat tersebut.

Isyarat	Huraian isyarat	Makna isyarat
	Butang mula/henti terus menyalakan warna hijau.	Robot bersedia untuk membersihkan.
	Butang mula/henti mula berkelip warna hijau dengan perlahan dan paparan pada robot menunjukkan cahaya biru bergerak (penunjuk mengecas).	Robot sedang mengecas.
	Butang mula/henti terus menyalakan warna jingga.	Bateri boleh cas semula lemah dan robot sedang mencari stesen dok.
	Butang mula/henti terus menyalakan warna merah.	Bateri boleh cas semula robot hampir kosong.
	Butang mula/henti terus menyalakan warna merah dan paparan menunjukkan kod ralat.	Sila rujuk jadual kod ralat di bawah untuk memahami makna kod ralat itu.

Kod ralat

Kod ralat	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
E1	Roda tersangkut	Alihkan robot daripada halangan dan tekan butang mula/henti untuk meneruskan pembersihan.
E2	Penutup atas atau bekas habuk tidak dipasang dengan betul	Letakkan bekas habuk dalam dan di atas robot dengan betul. Kod ralat hilang daripada paparan secara automatik.
E3	Bampar tersangkut	Alihkan robot dari halangan. Kod ralat hilang daripada paparan secara automatik.
E4	Robot diangkat dari lantai	Letakkan balik robot ke lantai untuk menghilangkan kod ralat.
E5	Warna lantai terlalu gelap	Letakkan robot di kawasan lantai yang lebih cerah. Bersihkan sensor jatuh.
E6	Masalah dengan bateri	Sila hubungi Pusat Khidmat Pelanggan agar masalah itu dapat diperiksa.

Respons tepuk tangan

Jika anda tidak melihat robot, anda boleh mencarinya dengan menepuk tangan anda sebanyak sekali. Robot akan respons dengan mengeluarkan bunyi bip dan menyalakan semua ikon pada paparannya. Respons tepuk tangan didayakan apabila robot memasuki mod tidur dalam situasi-situasi yang berikut:

- apabila ia berhenti membersihkan kawasan kerana terdapat ralat
- apabila robot itu tidak dapat mencari stesen dok dalam masa 20 minit

Bermula dan berhenti

- 1 Tekan butang mula/henti pada robot (Raj. 17) atau pada unit kawalan jauh (Raj. 18). Butang mula/henti terus menyalakan warna hijau dan robot mula membersihkan kawasan.
- 2 Robot membersihkan kawasan dalam mod auto pembersihan sehingga kuasa bateri robot berkurangan. Dalam mod auto pembersihan, robot mengikut urutan berulang corak Z, rawak, mengikut dinding dan corak pilin (Raj. 6).

Nota: Untuk memilih mod individu, tekan salah satu daripada butang mod pada unit kawalan jauh atau pada robot (lihat 'Pemilihan mod pembersihan').

- 3 Apabila kuasa bateri berkurangan, butang mula/henti bertukar menjadi merah dan robot mencari stesen dok untuk mengecas semula (Raj. 15).
- 4 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.
- 5 Untuk membuat robot kembali ke stesen dok sebelum bateri boleh cas semula kurang kuasa, tekan butang dok pada alat kawalan jauh. Semua ikon pada paparan robot hilang kecuali ikon dok, yang menyalakan warna biru terang sementara robot kembali ke stesen dok (Raj. 19).

Pemilihan mod pembersihan

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

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

Mod corak Z

Dalam mod corak Z, robot membersihkan dengan membuat gelung berbentuk Z dalam bilik untuk membersihkan kawasan yang luas (Raj. 20).

Mod rawak

Dalam mod ini, robot membersihkan bilik dalam corak campuran pergerakan lurus dan silang-menyalang (Raj. 21).

Mod mengikut dinding

Dalam mod ini, robot mengikut dinding bilik untuk memberi kawasan sepanjang dinding pembersihan tambahan (Raj. 22).

Mod pilin

Dalam mod ini, robot bergerak dalam corak pilin untuk membersihkan kawasan yang kecil. Jika sensor pengesanan habuk mengesan kotoran, robot menukar kipas kepada kelajuan turbo secara automatik (Raj. 23).

Pemanduan manual

- 1 Gunakan butang anak panah atas dan bawah serta kiri dan kanan butang mula/henti pada unit kawalan jauh untuk mengemudi robot dalam bilik (Raj. 24).

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

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

Menggunakan butang masa pembersihan

- Secara lalai, robot membersihkan kawasan dalam mod auto pembersihan sehingga bateri cas semula kurang kuasa. Robot kemudian akan kembali ke stesen dok secara automatik. Jika anda memilih salah satu masa pembersihan lain (lihat di bawah), anda boleh bertukar kembali kepada mod lalai dengan menekan butang pembersihan maksimum pada unit kawalan jauh (Raj. 25).
- Butang masa pembersihan lain pada unit kawalan jauh membolehkan anda membiarkan robot beroperasi selama 60, 45 dan 30 minit (Raj. 26). Penunjuk masa pembersihan pada paparan menunjukkan masa pembersihan yang ditetapkan. Apabila masa pembersihan tamat, robot kembali ke stesen doknya untuk mengecap semula. Ikon dok akan menyalakan warna biru terang pada paparan.
- Jika anda tidak mahu robot kembali ke stesen dok pada penghujung masa pembersihan, tekan butang masa pembersihan dua kali. Ikon dok hilang daripada paparan. Apabila masa pembersihan tamat, robot berhenti.

Mengendalikan stesen dok

Menetapkan masa dan hari jam

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

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

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

26 Bahasa Melayu

Memprogramkan masa pembersihan

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

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

Pilihan pemrograman yang tersedia adalah:

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

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

Butang kelajuan kipas

Anda boleh menggunakan butang kelajuan kipas untuk meningkatkan kelajuan kipas kepada turbo untuk mematikan kipas. Tetapan lalai ialah kelajuan kipas biasa (Raj. 27).

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

Menggunakan alat tambahan lap kering

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

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

Menyediakan alat tambahan sapuan kering untuk digunakan

Terbalikkan robot dan letakkan pada lantai atau meja.

- 1 Letakkan sapuan kering di atas meja dan letakkan alat tambahan sapuan kering pada sapuan itu dengan pendakap lekapan menuding ke arah anda (Raj. 28).
- 2 Lipat kedua-dua hujung sapuan kering sekeliling alat tambahan sapuan kering dan ketatkan sapuan kering pada alat tambahan dengan menolak blok pemasangan ke dalam bukaan (Raj. 29).
- 3 Masukkan pendakap pemasangan pada alat tambahan sapuan kering ke dalam bukaan di belakang roda di satu sisi robot dan tekan sehingga ketat dengan bunyi klik. Kemudian ulang tindakan ini di sisi yang lain (Raj. 30).
- 4 Pusingkan robot dan letakkan pada lantai atas rodanya dengan alat tambahan sapuan kering menyentuh lantai.

Menggunakan alat tambahan lap kering

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

Menanggalkan alat tambahan sapuan kering

- 1 Tanggalkan alat tambahan sapuan kering secepat mungkin apabila anda selesai mengelap lantai. Untuk berbuat demikian, terbalikkan robot dan letakkan di atas lantai atau meja.
- 2 Tolak satu hujung alat tambahan sapuan kering ke arah roda di sisi satu lagi pada robot untuk menanggalkannya. Kemudian tarik alat tambahan daripada robot (Raj. 31).
- 3 Jika sapuan kering terlalu kotor untuk digunakan semula, tarik bongkah lekapan keluar daripada alat tambahan sapuan kering dan buangkan sapuan kering itu.

Nota: Anda tidak boleh membilas atau membersihkan sapuan kering itu.

Menggunakan dinding tidak kelihatan (FC8822 sahaja)

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

Meletakkan bateri dalam dinding tidak kelihatan

Dinding tidak kelihatan beroperasi menggunakan empat bateri AA.

- 1 Tolak dua tab pelepasan di bahagian bawah penutup belakang (1) dan pasang penutup belakang ke arah atas dan keluar daripada dinding tidak kelihatan (2) (Raj. 32).
- 2 Ambil empat bateri AA daripada pek dan masukkan ke dalam petak bateri dinding tidak kelihatan (Raj. 33).

Nota: Pastikan pola + dan - bateri menghala ke arah yang betul.

- 3 Luncurkan penutup belakang ke dalam dinding tidak kelihatan semula (Raj. 34).

Menempatkan dinding tidak kelihatan untuk menghentikan robot

- 1 Letakkan unit di tempat yang anda tidak mahu robot melintas, cth. di pintu terbuka ke bilik yang tidak boleh dimasuki oleh robot (Raj. 35).
- 2 Hidupkan dinding tidak kelihatan dengan buka/tutup di atas unit tersebut (Raj. 36).
- 3 Mulakan robot.
- 4 Apabila robot menuju terlalu dekat dengan dinding tidak kelihatan, lampu pada dinding tidak kelihatan mula berkelip dan dinding tidak kelihatan memancarkan lampu inframerah. Pancaran lampu inframerah ini menjadikan robot menukar haluan dan bergerak menjauhi dinding tidak kelihatan (Raj. 37).

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

Pembersihan dan penyelenggaraan

Membersihkan robot

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

- 1 Letakkan robot terbalik di atas permukaan yang rata
- 2 Gunakan berus yang mempunyai bulu kejur yang lembut (cth. berus gigi) untuk membuang habuk atau bulu halus daripada sensor jatuh (Raj. 38).

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

- 3 Gunakan berus yang mempunyai bulu kejur lembut (cth. berus gigi) untuk membuang habuk atau bulu-bulu halus daripada roda depan dan roda tepi. (Raj. 39)
- 4 Untuk membersihkan berus tepi, genggam bulu kejuranya dan keluarkannya daripada acinya (Raj. 40).
- 5 Buangkan bulu-bulu halus, rambut dan benang daripada aci dan daripada berus tepi menggunakan berus lembut (cth. berus gigi) atau kain (Raj. 41).
- 6 Periksa berus tepi dan bawah robot untuk sebarang objek tajam yang boleh merosakkan lantai anda.
- 7 Untuk mengeluarkan muncung TriActive XL, masukkan jari anda ke dalam lubang di bawah robot. Ada anak panah yang menunjukkan lubang ini. Tekan selak yang menahan muncung TriActive ke dalam untuk melepaskan muncung daripada lubang tersebut (1). Kemudian tarik muncung TriActive ke atas dan daripada robot (2) (Raj. 42).
- 8 Bersihkan bukaan sedutan dengan berus lembut (cth. berus gigi) (Raj. 43).
- 9 Keluarkan semua habuk yang dapat dilihat daripada muncung TriActive sebelum meletakkan muncung semula.
- 10 Untuk meletakkan muncung TriActive, mula-mula masukkan pendakap kecil di depan ke dalam lubang kecil di salah satu bahagian depan roda (1). Kemudian tekan selak muncung TriActive ke dalam untuk menguncinya ke dalam lubang di bahagian bawah robot (2). Akhir sekali, periksa sama ada muncung tersebut masih boleh bergerak beberapa milimeter ke atas dan bawah dengan bebas (Raj. 44).
- 11 Tolak berus tepi ke aci di bawah robot sekali lagi (Raj. 8).

Mengosongkan dan membersihkan bekas habuk

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

- 1 Tanggalkan penutup.
- 2 Tarik pemegang penutup bekas habuk dan angkat keluar bekas habuk itu daripada petak bekas habuk.

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

- 3 Dengan berhati-hati, angkat penutup bekas habuk (1) dan keluarkan penuras (2) (Raj. 45).

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

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

- 5 Letak semula penuras ke dalam bekas habuk (1). Kemudian letakkan penutup di atas bekas habuk(2) (Raj. 47).
- 6 Letakkan bekas habuk semula ke dalam petak bekas habuk dan letakkan penutup atas semula ke atas robot (Raj. 48).

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

Memesan aksesori

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

Penggantian

Menggantikan penuras

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

Menggantikan berus tepi

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

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

- 1 Untuk menggantikan berus tepi, genggam bulu kejur berus tepi yang lama dan tarikny keluar daripada acinya (Raj. 40).
- 2 Tolak berus tepi yang baharu ke dalam acinya (Raj. 8).

Menggantikan lap kering

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

Menggantikan bateri unit kawalan jauh

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

- 1 Pegang unit kawalan jauh secara terbalik. Tolak butang pelepas pada pemegang bateri dan pada masa yang sama, luncurkan pemegang bateri keluar daripada unit kawalan jauh (Raj. 49).

30 Bahasa Melayu

- 2 Keluarkan bateri yang sudah kosong itu daripada pemegang bateri dan letakkan bateri baharu dalam pemegang bateri. Kemudian luncurkan pemegang bateri semula ke dalam unit kawalan jauh (Raj. 50).

Menggantikan bateri boleh cas semula

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

Mengitar semula

- Jangan buang produk bersama sampah rumah biasa di akhir hayatnya, sebaliknya bawanya ke pusat pungutan rasmi untuk dikitar semula. Dengan berbuat demikian, anda membantu untuk memelihara persekitaran.
- Produk ini mengandungi bateri boleh cas semula bina dalam yang tidak harus dibuang bersama sampah rumah biasa. Kami menasihatkan anda untuk membawa produk anda ke pusat pungutan rasmi atau pusat khidmat Philips supaya bateri boleh cas semula itu dikeluarkan oleh seorang profesional.
- Ikuti peraturan negara anda bagi pemungutan produk elektrik dan elektronik serta bateri kitar semula secara berasingan. Pembuangan secara betul membantu mengelakkan akibat negatif bagi kesihatan manusia dan persekitaran.

Mengeluarkan bateri boleh cas semula

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

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

- 1 Mulakan robot dari suatu tempat di dalam bilik dan bukan dari stesen dok.
- 2 Biarkan robot itu berjalan sehingga bateri boleh cas semula kosong untuk memastikan bateri boleh cas semula dinyah cas sepenuhnya sebelum anda mengeluarkan dan membuangnya.
- 3 Buka skru dan penutup petak bateri dan tanggalkan penutupnya (Raj. 51).
- 4 Angkat keluar bateri boleh cas semula dan putuskan sambungannya (Raj. 52).
- 5 Bawa robot dan bateri boleh cas semula ke pusat kutipan bagi sisa elektrik dan elektronik.

Penyelesai Masalah

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

Penyelesai Masalah

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
Robot tidak membersihkan kawasan apabila saya menekan butang mula/henti.	Bateri boleh cas semula telah habis.	Cas bateri boleh cas semula.
Robot tidak membersihkan kawasan dengan baik.	Bulu kejur pada salah satu atau kedua-dua berus tepi bengkok atau melengkung.	Rendamkan berus dalam air hangat buat seketika dan biarkan berus itu kering di atas permukaan rata sebelum anda memasang semula berus itu pada robot. Jika ini tidak memulihkan bulu kejur itu kepada bentuk yang sepatutnya, gantikan berus sisi (lihat 'Menggantikan berus tepi').
	Penuras dalam bekas habuk sudah kotor.	Bersihkan penapis dalam bekas habuk dengan kain atau berus gigi dengan bulu lembut. Anda juga boleh membersihkan penapis dan bekas habuk dengan pembersih vakum biasa pada tetapan kuasa sedutan yang rendah.
		Jika memberus atau memvakum tidak membantu membersihkan penuras, gantikan penuras dengan yang baharu. Kami menasihatkan anda untuk menggantikan penuras sekurang-kurangnya sekali setahun.
	Bukaan sedutan di bawah bekas habuk tersumbat.	Bersihkan bukaan sedutan (lihat 'Pembersihan dan penyelenggaraan').
	Roda depan tidak bergerak kerana mempunyai rambut atau kotoran lain.	Bersihkan roda hadapan (lihat 'Pembersihan dan penyelenggaraan').
	Robot membersihkan permukaan yang sangat gelap atau kilat, yang mencetuskan sensor jatuh. Ini menyebabkan robot bergerak dalam corak yang tidak biasa.	Tekan butang mula/henti dan kemudian gerakkan robot ke bahagian lantai yang berwarna terang. Jika masalah tersebut terus berlaku pada lantai berwarna terang, sila pergi ke www.philips.com/support atau hubungi Pusat Khidmat Pelanggan di negara anda.
	Robot membersihkan lantai yang memantulkan 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.

32 Bahasa Melayu

Masalah	Punca yang berkemungkinan	Penyelesaian
Butang mula/henti terus menyala warna merah dan ada kod ralat pada paparan.	Robot anda memberikan isyarat ralat.	Semak jadual kod ralat bagi makna kod tersebut (lihat 'Kod ralat').
Robot bergerak dalam bulatan.	Robot berada dalam mod pilin.	Ini kelakuan biasa. Mod pilin boleh diaktifkan apabila banyak kotoran dikesan di lantai bagi pembersihan yang rapi. Ini juga adalah sebahagian daripada mod auto pembersihan. Selepas lebih kurang satu minit, robot memulakan semula corak pembersihan biasanya. Anda juga boleh menghentikan mod pilin dengan memilih mod pembersihan yang berbeza pada unit kawalan jauh.
Robot tidak dapat mencari stesen doknya.	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.
	Anda boleh menyahaktifkan fungsi dok automatik robot dengan menekan butang masa pembersihan sebanyak dua kali. Dalam hal yang demikian, ikon dok tidak lagi dapat dilihat pada paparan dan robot berhenti apabila masa pembersihan telah tamat.	Tekan butang mula/henti selama 5 saat untuk memulakan semula robot. Fungsi dok diaktifkan semula secara automatik. Anda juga boleh menekan butang masa pembersihan sebanyak dua kali untuk mengaktifkan semula fungsi dok. Ikon dok akan muncul semula pada paparan. Untuk membuat robot kembali ke stesen dok, tekan butang dok.

ข้อมูลเบื้องต้น

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

คำอธิบายทั่วไป

- 1 ตามจับฝาปิดภาชนะเก็บฝุ่น
- 2 ฝาปิดภาชนะเก็บฝุ่น
- 3 แผ่นกรอง
- 4 ภาชนะเก็บฝุ่น
- 5 ฝาปิดदानบุน
- 6 ตารางรหัสขอผิดพลาด
- 7 พัดลม
- 8 ก้นชน
- 9 เซนเซอร์ที่แทนวาง
- 10 ปุ่มเปิด/ปิด
- 11 ลู่อหนา
- 12 ตามแปรงด้านข้าง
- 13 เซนเซอร์ตรวจจับการรวงหลน
- 14 ลู่อ
- 15 ของดูดฝุ่น
- 16 หัวดูด TriActive XL
- 17 แปรงดานข้าง
- 18 แหนวยยึดเกาะสำหรับที่ขีดทำความสะอาดแบบแหง
- 19 ของเสที่ขีดทำความสะอาดแบบแหง
- 20 ที่ขีดทำความสะอาดแบบแหง
- 21 ของเสแบตเตอร์
- 22 รีโมทคอนโทรล
- 23 กำแพงที่มองไม่เห็น (FC8822)
- 24 แทนวาง
- 25 อะแดปเตอร์
- 26 ปลั๊กขนาดเล็ก

หน้าจอแสดงผลและรีโมทคอนโทรล

หน้าจอของหุ่นยนต์

- 1 สัญญาณไฟแสดงโหมดเก็ย
- 2 สัญญาณไฟแสดงโหมดตามแนวผนัง
- 3 สัญญาณไฟแสดงโหมดรูปแบบซีกแซก
- 4 สัญญาณไฟแสดงโหมดลูม
- 5 สัญญาณไฟแสดงสถานะการขาร์จไฟและสัญญาณไฟแสดงเวลา (ดู 'การใช้ปุ่มเวลาการทำความสะดวก') ในการทำความสะอาด
- 6 ไอคอนแทนวาง
- 7 สัญญาณไฟแสดงความเร็วพัดลม
- 8 สัญญาณไฟแสดงเมื่อถึงเก็บฝุ่นเต็ม
- 9 เซนเซอร์ตรวจจับเสียง
- 10 ปุ่มเลือกโหมด
- 11 ปุ่มเริ่ม/หยุด
- 12 ปุ่มความเร็วพัดลม

รีโมทคอนโทรล

- 1 ปุ่มควบคุมการทำงานและเริ่ม/หยุด (รูปที่ 3)

34 ภาษาไทย

- 1 ปุ่มเวลาทำความสะอาด
- 2 ปุ่มโหมดทำความสะอาด
- 3 ปุ่มความเร็วพัดลม
- 4 ปุ่มแทนวาง

แผงควบคุมบนแทนวาง

- 1 จอแสดง (รูปที่ 4) เวลา วัน และการตั้งโปรแกรม
- 2 ปุ่มปรับและตั้งค่า

วิธีการทำงานของหุ่นยนต์

สิ่งที่หุ่นยนต์ทำความสะอาด

หุ่นยนต์นี้มีความสามารถที่เหมาะสมกับการทำความสะอาดพื้นในบ้านของคุณ

หุ่นยนต์นี้เหมาะอย่างยิ่งสำหรับใช้ทำความสะอาดพื้นแข็ง เช่น พื้นไม้ พื้นกระเบื้อง หรือพื้นเคลือบน้ำมัน

หากใช้ทำความสะอาดพื้นที่อ่อนนุ่ม เช่น พรม อาจมีปัญหาได้ หากคุณใช้หุ่นยนต์บนพรม ควรเฝ้าดูในครั้งแรกที่ใช้ว่า

หุ่นยนต์นั้นสามารถจัดการกับพื้นประเภทนี้ได้หรือไม่

หุ่นยนต์ยังต้องการการควบคุมดูแลอีกด้วยเมื่อคุณใช้หุ่นยนต์บนพื้นแข็งที่มีสีซีดหรือมีความมันเงามาก

วิธีการทำความสะอาดของหุ่นยนต์

ระบบทำความสะอาด

หุ่นยนต์มีระบบทำความสะอาด 3 ขั้นตอน เพื่อให้ทำความสะอาดพื้นของคุณได้อย่างมีประสิทธิภาพ

- 1 แปรงแบบสองด้านสามารถช่วยหุ่นยนต์ทำความสะอาดตามมุมและผนังได้ นอกจากนี้ยังช่วยขจัดสิ่งสกปรกจากพื้นและดูดเข้าไปยังขูดฝุ่น (รูปที่ 5) อีกด้วย
- 2 ความแรงในการดูดของหุ่นยนต์จะดูดสิ่งสกปรกที่ ไม่ฝังแน่น แลสูงไปยังขูดฝุ่นเข้าสู่ภาชนะเก็บฝุ่น
- 3 หุ่นยนต์มาพร้อมกล่องใส่ที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้งที่ช่วยให้คุณสามารถทำความสะอาดพื้นแข็ง ได้หมดจดด้วยที่ขีดทำความสะอาดแบบแห้ง

รูปแบบการทำความสะอาด

ในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ หุ่นยนต์จะใช้รูปแบบการทำความสะอาดที่เปลี่ยนลำดับ ไปโดยอัตโนมัติในลำดับที่ตายตัว

เพื่อทำความสะอาดแต่ละพื้นที่ของห้องได้อย่างหมดจด โดยใช้รูปแบบ Z, รูปแบบลุ่ม, รูปแบบตามแนวผนัง และรูปแบบเกลียว ตามลำดับ

(รูปที่ 6) หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ตามลำดับรูปแบบนี้ในการทำความสะอาดห้องจนกระทั่งแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ลดต่ำ

หรือจนกระทั่งผู้ใช้ปิดเครื่องด้วยตนเอง

หากหุ่นยนต์ตรวจพบพื้นที่ที่สกปรกมากเป็นพิเศษในระหว่างการทำทำความสะอาด

หุ่นยนต์จะเปลี่ยนเป็นโหมดเกลียวและเปลี่ยนไปเป็นความเร็วพัดลมเทอร์โบเพื่อขจัดสิ่งสกปรกให้หมดจด

หมายเหตุ: คุณยังสามารถเลือกแต่ละโหมดได้โดยการกดปุ่มที่เหมาะสมบนรีโมทคอนโทรล (ดู 'การเลือกโหมดทำความสะอาด') หรือบนหุ่นยนต์ โหมดที่เลือกด้วยตนเองจะทำงานเพียงแค่นั้น หลังจากนั้นหุ่นยนต์จะเปลี่ยนกลับสู่โหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

วิธีที่หุ่นยนต์หลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ

หุ่นยนต์มีเซ็นเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นสามตัวติดตั้งอยู่ที่ด้านล่าง

หุ่นยนต์จะใช้เซ็นเซอร์ตรวจจับการร่วงหล่นเหล่านี้ในการตรวจจับและหลีกเลี่ยงพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ เช่น บันได (รูปที่ 7)

หมายเหตุ: เป็นเรื่องปกติสำหรับหุ่นยนต์ที่จะเคลื่อนที่เล็กน้อยเลยออกไปจากขอบซึ่งมีพื้นผิวที่มีความสูงต่างกัน เนื่องจากเซนเซอร์ตรวจจับการวางหล่นนั้นอยู่ติดจากกันชนเข้ามาเล็กน้อย

ข้อควรระวัง: ในบางกรณี เช่น เซอร์ตรวจจัดการวางหล่นอาจตรวจไม่พบบันไดหรือพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ ได้ทันเวลาดังนั้น จึงควรตรวจสอบหุ่นยนต์อย่างรอบคอบในช่วงสองสามครั้งแรกที่คุณใช้งาน และในเวลาที่คุณทำงานในบริเวณใกล้เคียงกับบันไดหรือพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับ ควรทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการวางหล่นเป็นประจำเพื่อให้หุ่นยนต์สามารถตรวจจับพื้นที่ต่างระดับได้อย่างเหมาะสม (ดู 'การทำทำความสะอาดและบำรุงรักษา') และต่อเนื่อง

ก่อนใช้งานครั้งแรก

การติดตั้งแปรงด้านข้าง

- 1 แกะกล่องแปรงด้านข้าง แล้ววางหุ่นยนต์บนโต๊ะหรือบนพื้นแบบหงายท้องขึ้น
- 2 กดแปรงด้านข้างลงไปบนแกนที่ด้านล่างของหุ่นยนต์ (รูปที่ 8)

หมายเหตุ: ตรวจสอบว่าคุณติดตั้งแปรงด้านข้างอย่างถูกต้องแล้ว กดแปรงลงไปบนแกนจนกระทั่งเข้าที่และมีเสียงดังคลิก

การนำแถบป้องกันออกจากรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลที่ใช้งานแบตเตอรี่รูปเหรียญ CR2025 แบตเตอรี่นี้ได้รับการปกป้องด้วยแถบป้องกันที่ต้องนำออกก่อนใช้งาน

- 1 ดึงแถบป้องกันแบตเตอรี่ออกจากช่องใส่แบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล รีโมทคอนโทรลพร้อมใช้งาน (รูปที่ 9) แล้วในขณะนี้

การเตรียมตัวก่อนใช้งาน

การติดตั้งแท่นวาง

- 1 เสียบปลั๊กขนาดเล็กของอะแดปเตอร์เข้ากับช่องเสียบบนแท่นวาง (1) และเสียบอะแดปเตอร์เข้ากับตัวรับบนผนัง (2) (รูปที่ 10)
 - หมายเหตุ: แท่นวางจะเปิดขึ้น
- 2 วางแท่นวางในแนวอนบนพื้นระนาบให้พิกกับผนัง

หมายเหตุ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางหรือมีพื้นต่างระดับที่มีความสูงต่างกัน 80 ซม. ที่ด้านหน้า, 30 ซม. ที่ด้านขวาและ 100 ซม. ที่ด้านซ้ายของแท่นวาง (รูปที่ 11)

เคล็ดลับ: เพื่อให้แท่นวางติดอย่างแน่นหนาในตำแหน่งที่เลือก ให้ยึดแท่นวางไว้กับผนังด้วยสกรูหรือใช้เทปกาสองหน้าติดเป็นสองแถบ

หมายเหตุสำคัญ: โหมดพักเครื่อง

ในโหมดพักเครื่อง หุ่นยนต์จะไม่ตอบสนองใดๆ เมื่อคุณกดปุ่ม เมื่อต้องการเปิดใช้หุ่นยนต์ที่อยู่ในโหมดพักเครื่องอีกครั้ง:

- 1 กดปุ่มเริ่ม/หยุดบนหุ่นยนต์ 1 วินาทีเพื่อสลบหุ่นยนต์จากโหมดพักเครื่องเป็นโหมดสแตนด์บาย
- 2 กดปุ่มเริ่ม/หยุดบนหุ่นยนต์ (รูปที่ 17) เป็นเวลาสั้นๆ หรือกดปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรลเพื่อเริ่มต้นทำความสะอาด
- 3 หากหุ่นยนต์ไม่ยอมเริ่มต้นทำความสะอาด ให้นำหุ่นยนต์ไปเสียบปลั๊กเข้ากับแท่นวางเพื่อชาร์จแบตเตอรี่

หุ่นยนต์จะเข้าสู่โหมดพักเครื่อง เมื่อคุณกดปุ่มเริ่ม/หยุดค้างไว้เป็นเวลา 5 วินาที หุ่นยนต์อาจเข้าสู่โหมดพักเครื่องเมื่อแบตเตอรี่หมด แบตเตอรี่อาจหมดลงหากหุ่นยนต์ไม่สามารถหาแท่นวางได้ เป็นต้น

การชาร์จแบตเตอรี่

ในการชาร์จครั้งแรก และเมื่อแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ของหุ่นยนต์หมด จะต้องใช้เวลาในการชาร์จ 4 ชั่วโมง

คุณสามารถชาร์จหุ่นยนต์ได้บนแท่นวาง ทั้งแบบที่ชาร์จด้วยตนเองหรือโดยอัตโนมัติในระหว่างใช้งาน

หมายเหตุ: เมื่อชาร์จแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ ได้เต็ม หุ่นยนต์จะสามารถทำความสะอาดได้นานถึง 120 นาที

การชาร์จโดยอัตโนมัติระหว่างการใช้งาน

- เมื่อหุ่นยนต์ทำความสะอาดเสร็จแล้ว หรือเมื่อเหลือพลังงานในแบตเตอรี่เหลือเพียง 15% หุ่นยนต์จะทำการค้นหาแท่นวางโดยอัตโนมัติเพื่อชาร์จไฟใหม่ เมื่อหุ่นยนต์ค้นหาแท่นวาง ไฟที่ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเปลี่ยนเป็นสีส้ม (รูปที่ 15)
- เมื่อแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้ชาร์จไฟเต็มแล้ว ปุ่มเริ่ม/หยุดจะสว่างเป็นสีเขียวอย่างต่อเนื่อง

การชาร์จบนแท่นวาง

- วางหุ่นยนต์บนแท่นวาง (รูปที่ 12) ที่เสียบปลั๊กไฟอยู่
- ปุ่มเริ่ม/หยุดเริ่มกะพริบเป็นสีเขียว เนื่องจากนี่เป็นครั้งแรกที่คุณชาร์จหุ่นยนต์ หน้าจอของหุ่นยนต์จะแสดงสัญญาณไฟ (รูปที่ 13) แสดงสถานะการชาร์จไฟ
- เมื่อแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้ชาร์จไฟเต็มแล้ว ปุ่มเริ่ม/หยุดจะสว่างเป็นสีเขียวอย่างต่อเนื่อง (รูปที่ 14)

การใช้หุ่นยนต์

การเตรียมห้องสำหรับทำความสะอาด

ก่อนที่คุณจะเริ่มใช้หุ่นยนต์ทำความสะอาด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณ ได้เก็บวัตถุที่แตกหักง่ายและไม่ยึดแน่นขึ้นจากพื้นแล้ว และยังคงเก็บสายเคเบิล สายไฟ และสายต่างๆ ออกจากพื้น

ฟังก์ชันการทำงานของปุ่มเริ่ม/หยุด

ปุ่มเริ่ม/หยุดมีฟังก์ชันการทำงาน (รูปที่ 16) ดังนี้

วิธีการกดปุ่มเริ่ม/หยุดของคุณ	วิธีการตอบสนองของหุ่นยนต์
กดปุ่มเริ่ม/หยุดค้าง 1 วินาที	หุ่นยนต์เปลี่ยนจากโหมดพักเครื่องเป็นโหมดสแตนด์บาย
กดปุ่มเริ่ม/หยุดเป็นเวลาสั้นๆ	หุ่นยนต์เริ่มหรือหยุดทำความสะอาด
กดปุ่มเริ่ม/หยุดค้าง 5 วินาที	เปิดหรือปิดหุ่นยนต์

สัญญาณของอินเทอร์เฟซผู้ใช้และความหมาย

หุ่นยนต์มีจอแสดงผลและปุ่มเริ่ม/หยุดจะแสดงสัญญาณไฟ ตารางด้านล่างอธิบายความหมายของสัญญาณ

สัญญาณ	คำอธิบายสัญญาณ	ความหมายของสัญญาณ
	ปุ่มเริ่ม/หยุดสว่างเป็นสีเขียวอย่างต่อเนื่อง	หุ่นยนต์พร้อมทำความสะอาด
	ปุ่มเริ่ม/หยุดกะพริบเป็นสีเขียวอย่างช้าๆ และจอแสดงผลบนหุ่นยนต์แสดง ไฟสีฟ้าที่กะพริบ (สัญญาณไฟแสดงสถานะการชาร์จไฟ)	หุ่นยนต์กำลังชาร์จ
	ปุ่มเริ่ม/หยุดติดสว่างเป็นสีส้มอย่างต่อเนื่อง	แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้มีพลังงานต่ำและหุ่นยนต์กำลังค้นหาแท่นวาง

สัญญาณ คำอธิบายสัญญาณ

ความหมายของสัญญาณ



ปุ่มเริ่ม/หยุดสว่างเป็นสีแดงอย่างต่อเนื่อง

แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ของหุ่นยนต์ใกล้หมด



ปุ่มเริ่ม/หยุดสว่างเป็นสีแดงอย่างต่อเนื่องและจอแสดงผลแสดงรหัสข้อผิดพลาด

โปรดดูตารางรหัสข้อผิดพลาดด้านล่างเพื่อทำความเข้าใจความหมายของรหัสข้อผิดพลาด

รหัสข้อผิดพลาด

รหัสข้อผิดพลาด	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
E1	ลัดดีด	นำหุ่นยนต์ออกจากสิ่งกีดขวางและกดปุ่มเริ่ม/หยุดเพื่อทำความสะอาดต่อไป
E2	ผู้ควบคุมบนหรือถังเก็บฝุ่นจัดวางไม่เข้าที่	จัดวางถังเก็บฝุ่นและปิดฝาด้านบนหุ่นยนต์ให้ถูกต้อง รหัสข้อผิดพลาดหายไปจากหน้าจอโดยอัตโนมัติ
E3	กันชนติด	นำหุ่นยนต์ออกจากสิ่งกีดขวาง รหัสข้อผิดพลาดหายไปจากหน้าจอโดยอัตโนมัติ
E4	หุ่นยนต์ยกตัวขึ้นจากพื้น	นำหุ่นยนต์กลับไปวางลงบนพื้นเพื่อให้รหัสข้อผิดพลาดหายไป
E5	พื้นมีสิ่งข่มมากเกินไป	นำหุ่นยนต์มาวางบนพื้นที่มีสิ่งน้อยกว่า ทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการวิ่งหล่น
E6	ปัญหาเกี่ยวกับแบตเตอรี่	โปรดติดต่อศูนย์บริการลูกค้าเพื่อตรวจสอบปัญหา

การตอบสนองต่อการปรับมือ

หากมองไม่เห็นหุ่นยนต์ คุณสามารถค้นหาตำแหน่งหุ่นยนต์ได้โดยปรับมือหนึ่งครั้ง

หุ่นยนต์จะตอบสนองด้วยการส่งเสียงบี๊พและด้วยการทำให้ไอคอนทั้งหมดบนหน้าจอติดไฟสว่าง

การตอบสนองต่อการปรับมือจะถูกเปิดใช้งานเมื่อหุ่นยนต์เข้าสู่โหมดพักเครื่องในสถานการณ์ดังต่อไปนี้:

- เมื่อหุ่นยนต์หยุดทำความสะอาดเนื่องจากมีข้อผิดพลาด
- เมื่อหุ่นยนต์ไม่สามารถค้นหาแนวทางได้ภายใน 20 นาที

การเริ่มและการหยุด

- 1 กดปุ่มเริ่ม/หยุดบนหุ่นยนต์ (รูปที่ 17) หรือบนรีโมทคอนโทรล (รูปที่ 18) ปุ่มเริ่ม/หยุดจะสว่างเป็นสีเขียวอย่างต่อเนื่องและหุ่นยนต์จะเริ่มดำเนินการทำความสะอาด
- 2 หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติจนกระทั่งพลังงานแบตเตอรี่ลัดต่ำ ในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ เครื่องจะทำความสะอาดในลำดับรูปแบบ (รูปที่ 6) Z, รูปแบบสุ่ม, รูปแบบตามแนวผนัง และรูปแบบเกลียว

หมายเหตุ: หากต้องการเลือกโหมดใดโหมดหนึ่ง ให้กดปุ่มโหมดที่ต้องการบนรีโมทคอนโทรลหรือบนหุ่นยนต์ (ดู 'การเลือกโหมดทำความสะอาด')

- 3 เมื่อแบตเตอรี่เหลือน้อย ปุ่มเริ่ม/หยุดจะเปลี่ยนเป็นสีแดงและหุ่นยนต์จะค้นหาแนวทางเพื่อชาร์จไฟใหม่ (รูปที่ 15)
- 4 คุณยังสามารถกดปุ่มเริ่ม/หยุดได้เพื่อหยุดหรือหยุดการทำความสะอาดชั่วคราว หากคุณกดปุ่มเริ่ม/หยุดอีกครั้งหรือหากแบตเตอรี่ยังมีพลังงานเหลืออยู่บ้าง หุ่นยนต์จะทำความสะอาดต่อไปในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

38 ภาษาไทย

- 5 เพื่อให้หุ่นยนต์กลับสู่ตำแหน่งก่อนพลังงานแบตเตอรี่ที่ชาร์จใหม่ ได้จะเหลือน้อย ให้กลุ่มแทนวางที่รีโมทคอนโทรล ไอคอนทั้งหมดบนจอแสดงผลของหุ่นยนต์จะหายไปยกเว้น ไอคอนแทนวางที่สว่างเป็นสีฟ้าในระหว่างที่หุ่นยนต์กลับมาถึงตำแหน่ง (รูปที่ 19)

การเลือกโหมดทำความสะอาด

นอกเหนือไปจากโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

หุ่นยนต์ยังมีโหมดทำความสะอาดสี่โหมดที่สามารถเลือกได้ด้วยการกดปุ่มที่เหมาะสมบนรีโมทคอนโทรลหรือบนหุ่นยนต์

หมายเหตุ: โหมดที่เลือกด้วยตนเองจะทำงานเพียงแค่สองนาที หลังจากนั้น หุ่นยนต์จะเปลี่ยนกลับสู่โหมดทำความสะอาดอัตโนมัติ

โหมดรูปแบบ Z

ในโหมดรูปแบบ Z หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในรูปแบบตัวอักษร Z วนไปมาเพื่อทำความสะอาดพื้นที่ในห้องเป็นบริเวณกว้าง (รูปที่ 20)

โหมดสุ่ม

ในโหมดนี้หุ่นยนต์จะทำความสะอาดห้องในรูปแบบผสมผสานของการเคลื่อนไหว (รูปที่ 21) แบบเส้นตรงและสลับไปมา

โหมดตามแนวผนัง

ในโหมดนี้ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ไปตามแนวผนังห้อง เพื่อย้ำการทำทำความสะอาด (รูปที่ 22) พื้นที่ตามแนวผนัง

โหมดเกลียว

ในโหมดนี้ หุ่นยนต์จะเคลื่อนที่ในรูปแบบเกลียวเพื่อทำความสะอาดพื้นที่สกปรกขนาดเล็ก หากเซ็นเซอร์ตรวจจับฝุ่นตรวจพบฝุ่น

หุ่นยนต์จะทำการเปลี่ยนความเร็วพัฒนาเป็นความเร็วเทอร์โบ (รูปที่ 23) โดยอัตโนมัติ

การขับเคลื่อนแบบกำหนดเอง

- 1 ใช้ปุ่มลูกศรที่ด้านบนและด้านล่างและทางซ้ายและขวาของปุ่มเริ่ม/หยุดบนรีโมทคอนโทรลเพื่อนำทางหุ่นยนต์ไปตามห้อง (รูปที่ 24)

หมายเหตุ: ควรใช้ความระมัดระวังในขณะที่ควบคุมหุ่นยนต์ด้วยตนเองในบริเวณใกล้เคียงกับพื้นที่ที่มีความสูงต่างระดับและบันได

หมายเหตุ: ฟังก์ชันการดูฝุ่นและแปร่งด้านข้างจะทำงานเฉพาะเมื่อหุ่นยนต์ถูกขับเคลื่อนไปข้างหน้า ปุ่มซ้าย ขวา และถอยหลังมีขึ้นเฉพาะสำหรับใช้ควบคุมหุ่นยนต์

การใช้ปุ่มเวลาการทำความสะอาด

- โดยปกติแล้ว หุ่นยนต์จะทำความสะอาดในโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติจนกระทั่งแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ ได้เหลือน้อย หุ่นยนต์จะกลับไปยังตำแหน่งโดยอัตโนมัติ หากคุณเลือกเวลาทำความสะอาดอื่น (ดูด้านล่าง) คุณสามารถเปลี่ยนกลับไปเป็นโหมดเริ่มต้นได้โดยการกดปุ่มเวลาการทำความสะอาดเต็มบนรีโมทคอนโทรล (รูปที่ 25)
- ปุ่มเวลาการทำความสะอาดอื่นๆ บนรีโมทคอนโทรลช่วยให้คุณควบคุมหุ่นยนต์ได้เป็นเวลา 60, 45 และ 30 นาที ตามลำดับ (รูปที่ 26) สัญญาณไฟแสดงเวลาในการทำความสะอาดบนจอแสดงผลจะแสดงเวลาในการทำความสะอาดที่ตั้งไว้ เมื่อเสร็จสิ้นเวลาการทำความสะอาดแล้ว หุ่นยนต์จะกลับมาถึงตำแหน่งเพื่อชาร์จแบตเตอรี่ใหม่ ไอคอนแทนวางจะเปลี่ยนเป็นสีฟ้าบนหน้าจอ
- หากไม่ต้องการให้หุ่นยนต์กลับสู่ตำแหน่งเมื่อสิ้นสุดเวลาการทำความสะอาด ให้กดปุ่มเวลาการทำความสะอาดสองครั้ง ไอคอนแทนวางจะหายไปจากหน้าจอ เมื่อเสร็จสิ้นเวลาการทำความสะอาดแล้ว หุ่นยนต์จะหยุด

การควบคุมแทนวาง

การตั้งวันที่และเวลา

หากคุณต้องการใช้โปรแกรมการทำความสะอาด คุณจะต้องตั้งเวลาและวันที่ของสัปดาห์ในหน้าจอบนแทนวางเป็นอันดับแรก

หมายเหตุ: หากต้องการดูรูปภาพที่แสดงขั้นตอนด้านล่างนี้ โปรดดูจากหน้าที่ด้านหลังคู่มือนี้

- 1 กดปุ่มตั้งค่า สัญญาณไฟของโคมตั้งค่าและสัญญาณไฟของเวลาจะเริ่มกะพริบ
- 2 กดปุ่มเลือกหนึ่งครั้ง ตัวเลขแสดงชั่วโมงจะเริ่มกะพริบ
- 3 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่าสำหรับชั่วโมง จากนั้น ชั่วโมงที่ตั้งค่าแล้วจะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 4 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่าชั่วโมง ตัวเลขแสดงนาฬิกาจะเริ่มกะพริบ
- 5 ใช้ + และ - บนเดาเรียมคอนโทรลเพื่อตั้งค่านาฬิกา นาฬิกาที่ตั้งไว้จะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 6 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่านาฬิกา สัญญาณ 'Su' สำหรับวันอาทิตย์จะเริ่มกะพริบ
- 7 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่าวันของสัปดาห์
- 8 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่าวันของสัปดาห์
- 9 กดปุ่มตั้งค่าเพื่อยืนยันการตั้งค่าเวลาและวันของสัปดาห์ ทั้งสัญญาณไฟของโคมตั้งค่าและสัญญาณไฟของเวลาจะหยุดกะพริบและนิ่ง

การตั้งโปรแกรมเวลาการทำความสะอาด

หากคุณตั้งค่าเวลาและวันของสัปดาห์บนหน้าจอของท่านวาง

คุณจะสามารถตั้งโปรแกรมเวลาการทำความสะอาดสำหรับหุ่นยนต์ของคุณได้

หมายเหตุ: หากต้องการดูรูปภาพที่แสดงขั้นตอนด้านล่างนี้ โปรดดูจากหน้าที่ด้านหลังคู่มือนี้

ตัวเลือกการตั้งโปรแกรมมีดังต่อไปนี้:

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

- 1 กดปุ่มตั้งค่า สัญญาณไฟของโคมตั้งค่าและโปรแกรมการทำความสะอาดจะเริ่มกะพริบ
- 2 กดปุ่มเลือกหนึ่งครั้ง ตัวเลขแสดงชั่วโมงจะเริ่มกะพริบ
- 3 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อตั้งค่าชั่วโมง ชั่วโมงที่ตั้งค่าจะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 4 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่าชั่วโมง ตัวเลขแสดงนาฬิกาจะเริ่มกะพริบ
- 5 ใช้ + และ - บนเดาเรียมคอนโทรลเพื่อตั้งค่านาฬิกา นาฬิกาที่ตั้งไว้จะแสดงขึ้นบนหน้าจอ
- 6 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันการตั้งค่านาฬิกา สัญญาณ 'Su' สำหรับวันอาทิตย์จะเริ่มกะพริบ
- 7 ใช้ปุ่ม + และ - บนรีโมทคอนโทรลเพื่อสลับระหว่างโปรแกรมการทำความสะอาด (ดูตัวเลือกการตั้งโปรแกรมจากตารางด้านบน)
- 8 กดปุ่มเลือกเพื่อยืนยันโปรแกรมที่เลือก
- 9 กดปุ่มตั้งค่าเพื่อยืนยันการตั้งโปรแกรม
ทั้งสัญญาณไฟของโคมตั้งค่าและสัญญาณไฟของโปรแกรมการทำความสะอาดจะหยุดกะพริบและนิ่ง
- 10 เมื่อคุณตั้งค่าโปรแกรมการทำความสะอาดแล้ว หน้าจอจะแสดงสัญญาณไฟของโปรแกรมการทำความสะอาด
รวมทั้งวันหนึ่งวันหรือหลายวันที่เลือก
หากคุณปล่อยให้หุ่นยนต์อยู่ในโหมดสแตนด์บายและแบตเตอรี่แบบชาร์จใหม่ได้ของหุ่นยนต์มีไฟอยู่เต็ม
หุ่นยนต์จะทำความสะอาดตามเวลาที่ตั้งโปรแกรมไว้ตามวัน (หนึ่งวันหรือหลายวัน) ที่ตั้งโปรแกรม

ปุ่มความเร็วพัฒนา

กดปุ่มความเร็วพัฒนาเพื่อเพิ่มความเร็วพัฒนาไปเป็นเทอร์โบหรือปิดพัฒนา ตามค่าเริ่มต้นแล้ว จะเป็นความเร็วพัฒนา (รูปที่ 27)ปกติ

- 1 กดปุ่มนี้เพื่อปิดสวิตช์พัฒนา
- 2 กดปุ่มนี้เพื่อเปิดสวิตช์พัฒนาในระดับความความเร็วปกติ
- 3 ปุ่มพัฒนาเทอร์โบจะเป็นการเพิ่มความเร็วของพัฒนา

การใช้อุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้ง

อุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งเป็นคุณลักษณะที่ช่วยให้คุณสามารถทำความสะอาดพื้นแข็งได้หมดจดด้วยที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้ง

หมายเหตุ: หากคุณใช้อุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้ง
หุ่นยนต์อาจมีการติดขัดในการขามจรณะประตูหรือในการปีนขึ้น/ไปบนพรม

การเตรียมอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งสำหรับใช้งาน

หยายหุ่นยนต์ขึ้นและวางลงบนพื้นหรือบนโต๊ะ

- 1 วางที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งลงบนโต๊ะและวางอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งลงบนที่เข็ดทำความสะอาดนั้นโดยให้ส่วนยื่นสำหรับติดตั้งชี้เข้าหาตัวคุณ (รูปที่ 28)
- 2 พับส่วนปลายทั้งสองของที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งไว้รอบๆ อุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้ง แล้วยึดที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งไว้กับอุปกรณ์เสริมนั้นโดยดันแผ่นยึดเกาะเข้าไปในร่อง (รูปที่ 29)
- 3 ใส่ส่วนยื่นสำหรับติดตั้งของอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดลงในช่องเปิดที่อยู่ด้านหลังล้อที่ด้านข้างของหุ่นยนต์ แล้วยึดจนกระทั่งขาตำแหน่งโดยมีเสียงดังคลิก จากนั้น ทาบแบบเดียวกันนี้อีกครั้งกับที่อีกข้าง (รูปที่ 30)หนึ่ง
- 4 พลิกหุ่นยนต์และตั้งส่วนส่วนล่างลงบนพื้นโดยใช้อุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งสัมผัสอยู่กับพื้น

การใช้หุ่นยนต์ที่ติดตั้งอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้ง

เมื่อติดตั้งอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งแล้ว คุณสามารถใช้งานหุ่นยนต์ในโหมดใดก็ได้และใช้ได้กับพื้นแข็งทุกชนิด
ไม่ควรใช้อุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งกับพรม

การถอดอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้ง

- 1 ถอดอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งออกทันทีที่เข็ดพื้นเสร็จเรียบร้อยแล้ว โดยหยายหุ่นยนต์ขึ้นและวางลงบนพื้นหรือบนโต๊ะ
- 2 ดันปลายข้างหนึ่งของอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งไปหาล้อบนอีกข้างหนึ่งของหุ่นยนต์เพื่อคลายออก จากนั้นดึงอุปกรณ์เสริมออกจากหุ่นยนต์ (รูปที่ 31)
- 3 หากที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งสกปรกเกินกว่าที่จะใช้อีกครั้งได้ ให้ดึงแผ่นยึดเกาะออกจากอุปกรณ์เสริมที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งและทิ้งที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งนั้น

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถล้างหรือซักที่เข็ดทำความสะอาดแบบแห้งได้

การใช้กำแพงที่มองไม่เห็น (FC8822 เท่านั้น)

คุณสามารถใช้กำแพงที่มองไม่เห็นเพื่อป้องกันไม่ให้หุ่นยนต์เข้าไปภายในห้องหรือพื้นที่ที่คุณไม่ต้องการ

การใส่แบตเตอรี่ในกำแพงที่มองไม่เห็น

กำแพงที่มองไม่เห็นทำงานโดยใช้แบตเตอรี่ขนาด AA สี่ก้อน

- 1 ดันแถบปลดที่ด้านล่างสองแถบของฝาครอบด้านหลัง (1) และเลื่อนฝาครอบด้านหลังขึ้นและถอดออกจากร่างที่มองไม่เห็น (2) (รูปที่ 32)
- 2 นำแบตเตอรี่ขนาด AA ใหม่สี่ก้อนออกจากบรรจุภัณฑ์และนำมาใส่ลงในช่องใส่แบตเตอรี่ของกำแพงที่มองไม่เห็น (รูปที่ 33)

หมายเหตุ: หันขั้ว + และ - ของแบตเตอรี่ไปในทิศทางที่ถูกต้อง

- 3 เลื่อนฝาครอบด้านหลังลงบนกำแพงที่มองไม่เห็นอีกครั้ง (รูปที่ 34)

การกำหนดตำแหน่งของกำแพงที่มองไม่เห็นเพื่อจำกัดขอบเขตหุ่นยนต์

- 1 ให้อุปกรณ์ไว้อยู่ตำแหน่งที่ไม่ต้องการให้หุ่นยนต์ข้ามเขต เช่น ที่ประตูที่เปิดไปยังห้องที่อยู่นอกขอบเขตสำหรับหุ่นยนต์ (รูปที่ 35)
- 2 เปิดใช้งานกำแพงที่มองไม่เห็นโดยใช้ปุ่มเปิด/ปิดที่ด้านบนของอุปกรณ์ (รูปที่ 36)
- 3 เริ่มการทำงานของหุ่นยนต์

- 4 เมื่อหุ่นยนต์เข้าใกล้กำแพงที่มองไม่เห็นมากเกินไป
ไฟบนกำแพงที่มองไม่เห็นจะเริ่มตบกระพริบและกำแพงที่มองไม่เห็นจะปล่อยลำแสงอินฟราเรดออกมา
ลำแสงอินฟราเรดจะทำให้หุ่นยนต์เปลี่ยนทิศทางและเคลื่อนออกจากกำแพงที่มองไม่เห็น (รูปที่ 37)

หมายเหตุ: หากคุณใช้กำแพงที่มองไม่เห็น ควรตรวจสอบอยู่เสมอว่าแบตเตอรี่ยังคงมีพลังงานเพียงพอ
คุณสามารถตรวจสอบได้โดยปิดสวิตช์อุปกรณ์หนึ่งเสมือนและเปิดใหม่อีกครั้ง หากแบตเตอรี่มีพลังงานเพียงพอ ไฟ LED
บนกำแพงที่มองไม่เห็นจะสว่างขึ้นเป็นมวลสีน้ำเงิน

การทำความสะอาดและบำรุงรักษา

การทำความสะอาดหุ่นยนต์

เพื่อคงไว้ซึ่งประสิทธิภาพการทำความสะอาดที่ดีที่สุด คุณต้องทำความสะอาดเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวน ล้อ แปรงด้านข้าง
รวมทั้งช่องดูดเป็นครั้งคราว

- 1 วางหุ่นยนต์หงายขึ้นบนพื้นผิวที่แบนราบ
- 2 ใช้แปรงที่มีขนแปรงนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน) เพื่อจัดสิ่งสกปรกหรือเศษขนออกจากเซนเซอร์ (รูปที่ 38) ตรวจจับการรบกวน

หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องทำความสะอาดเซนเซอร์เป็นประจำ หากเซนเซอร์ตรวจจับการรบกวนสกปรก
หุ่นยนต์อาจตรวจไม่พบพื้นตารางระดับหรือบันได

- 3 ใช้แปรงที่มีขนแปรงนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน) เพื่อจัดสิ่งสกปรกหรือเศษขนออกจากล้อหน้าและล้อ (รูปที่ 39) ด้านข้าง
- 4 ในการทำความสะอาดแปรงด้านข้าง ให้จับขนแปรงและดึงออกจากตาม (รูปที่ 40)
- 5 จัดเศษขน เส้นผม และเส้นด้ายออกจากตามและแปรงด้านข้างด้วยแปรงขนอ่อนนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน หรือผ้า (รูปที่ 41)
- 6 ตรวจสอบแปรงด้านข้างและด้านล่างของหุ่นยนต์ว่ามีวัตถุแหลมคมที่อาจทำให้เกิดความเสียหายต่อพื้นของคุณหรือไม่
- 7 หากต้องการถอดหัวดูด TriActive XL ออก ให้สอดนิ้วเข้าไปในช่องด้านล่างของหุ่นยนต์ จะมีลูกศรชี้ไปยังช่องเหล่านี้
กดสวิตช์ยึดหัวดูด TriActive เข้าไปด้านในเพื่อปลดหัวดูดออกจากช่อง (1) จากนั้นดึงหัวดูด TriActive ขึ้นและถอดออกจากหุ่นยนต์
(2) (รูปที่ 42)
- 8 ทำความสะอาดช่องดูดฝุ่นด้วยแปรงที่มีขนนุ่ม (เช่น แปรงสีฟัน) (รูปที่ 43)
- 9 จัดสิ่งสกปรกที่มองเห็นได้ทั้งหมดออกจากหัวดูด TriActive ก่อนเสกกลับเข้าไปในตัวเครื่อง
- 10 ในการประกอบหัวดูด TriActive ก่อนอื่นให้ใส่สลักขนาดเล็กที่ด้านหน้าเข้าไปในช่องเล็กๆ บนด้านใดด้านหนึ่งของล้อหน้า (1)
จากนั้นกดสวิตช์ยึดของหัวดูด TriActive เข้าไปด้านในเพื่อให้อล็อกกับช่องทางด้านล่างของหุ่นยนต์ (2) ขั้นตอนสุดท้าย
ตรวจสอบว่าหัวดูดยังสามารถยกขึ้นและลงได้อย่างอิสระ (รูปที่ 44) สองสามมิลลิเมตร
- 11 กดแปรงด้านข้างลงไปบนแกนที่ด้านล่างของหุ่นยนต์อีกครั้ง (รูปที่ 8)

การเทสิ่งสกปรกและการทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่น

เทสิ่งสกปรกและทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่นเมื่อไฟแสดงสถานะภาชนะเก็บฝุ่นเต็มติดสว่างต่อเนื่อง

- 1 ถอดฝาครอบ
- 2 ดึงคัมจับของภาชนะเก็บฝุ่นขึ้น และยกภาชนะเก็บฝุ่นออกจากช่องใส่ภาชนะเก็บฝุ่น

หมายเหตุ: เมื่อคุณถอดหรือใส่ภาชนะเก็บฝุ่น โปรดระวังไม่ให้เกิดความเสียหายกับใบพัดของพัดลมมอเตอร์

- 3 เปิดฝาภาชนะเก็บฝุ่น (1) ออกอย่างระมัดระวังและนำแผ่นกรอง (2) (รูปที่ 45) ออก
 - 4 เคาะภาชนะเก็บฝุ่นเหนือถังขยะเพื่อหล่นออก
- ทำความสะอาดแผ่นกรองและบริเวณภายในภาชนะเก็บฝุ่นด้วยผ้าหรือแปรงสีฟันที่มีขนนุ่ม นอกจากนี้
ยังควรทำความสะอาดช่องดูดฝุ่นที่บริเวณด้านล่างของภาชนะเก็บฝุ่นด้วย

ข้อควรระวัง: ห้ามทำความสะอาดภาชนะเก็บฝุ่นและแผ่นกรองด้วยน้ำหรือโดยใช้เครื่องล้างจาน

- 5 วางแผ่นกรองกลับเข้าภาชนะเก็บฝุ่น (1) จากนั้น ปิดฝาลงบนภาชนะเก็บฝุ่น (2) (รูปที่ 47)
- 6 ใส่ภาชนะเก็บฝุ่นกลับเข้าไปในช่องใส่ภาชนะเก็บฝุ่นและปิดฝาปิดด้านบนตัวหุ่นยนต์ (รูปที่ 48)

ขอความช่วยเหลือ: ตรวจสอบให้แน่ใจว่า มีแผนกรองอยู่ในภาชนะเก็บฝุ่น หากคุณใช้หุ่นยนต์โดยที่ไม่มีแผนกรองอยู่ในภาชนะเก็บฝุ่น มอเตอร์จะชำรุดเสียหายได้

การสั่งซื้ออุปกรณ์เสริม

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

การเปลี่ยนอะไหล่

การเปลี่ยนแผ่นกรอง

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

การเปลี่ยนแปรงด้านข้าง

เปลี่ยนแปรงด้านข้างหลังจากใช้ไประยะหนึ่งเพื่อให้ได้การทำความสะอาดที่เหมาะสม

ควรเปลี่ยนแปรงด้านข้างอยู่เสมอเมื่อสังเกตเห็นร่องรอยของการสึกหรอหรือชำรุด เรายังขอแนะนำให้คุณเปลี่ยนแปรงด้านข้างทั้งสองแปรงในคราวเดียวกันอีกด้วย

คุณสามารถสั่งซื้ออะไหล่แปรงด้านข้างได้ในรูปแบบของชุดอะไหล่สำรอง FC8068

ชุดอะไหล่ก็ยังประกอบด้วยแผ่นกรองสองแผ่นและที่ใช้ทำความสะอาดแบบแห้งอีกสามแผ่น

- 1 ในการเปลี่ยนแปรงด้านข้าง ให้จับที่ขนแปรงตัวเก่าแล้วดึงออกจากด้าม (รูปที่ 40)
- 2 ดันแปรงด้านข้างตัวใหม่ลงบนด้าม (รูปที่ 8)

การเปลี่ยนที่ใช้ทำความสะอาดแบบแห้ง

คุณสามารถสั่งซื้อที่ใช้ทำความสะอาดแบบแห้งใหม่ได้ ซึ่งเป็นส่วนประกอบอยู่ในชุดอะไหล่สำรอง FC8068 ชุดอะไหล่ก็ยังประกอบด้วยแปรงด้านข้างสองอันและแผ่นกรองอีกสองแผ่น

การเปลี่ยนแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรล

รีโมทคอนโทรลนี้ใช้งานแบตเตอรี่รูปเหรียญ CR2025

ควรเปลี่ยนแบตเตอรี่เมื่อหุ่นยนต์ไม่มีการตอบสนองเวลาที่คุณกดปุ่มบนรีโมทคอนโทรล

- 1 ให้นำรีโมทคอนโทรลลง กดปุ่มปลดล็อกที่ช่องใส่แบตเตอรี่พร้อมกับเลื่อนช่องใส่แบตเตอรี่ออกจากรีโมทคอนโทรล (รูปที่ 49)
- 2 แกะแบตเตอรี่ที่หมดแล้วออกจากช่องใส่แบตเตอรี่และใส่แบตเตอรี่ใหม่ลงในช่องใส่แบตเตอรี่ จากนั้นเลื่อนช่องใส่แบตเตอรี่กลับเข้าไปในรีโมทคอนโทรล (รูปที่ 50)

การเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

ควรเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ใหม่ของหุ่นยนต์โดยวิศวกรบริการที่มีคุณสมบัติเหมาะสมเท่านั้น

นำหุ่นยนต์ไปเปลี่ยนแบตเตอรี่ที่ศูนย์บริการที่ได้รับการรับรองโดย Philips เมื่อคุณไม่สามารถชาร์จไฟได้อีกหรือเมื่อพลังงานหมดเร็ว

คุณสามารถดูรายละเอียดการติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips ในประเทศของคุณได้ในเอกสารแผ่นพับเกี่ยวกับการรับประกันทั่วโลก หรือไปที่ www.philips.com/support

การรีไซเคิล

- ห้ามทิ้งผลิตภัณฑ์ร่วมกับขยะในครัวเรือนทั่วไป เมื่อเครื่องหมดอายุการใช้งานแล้ว ควรทิ้งในถังขยะสำหรับนำกลับไปรีไซเคิลได้ (รีไซเคิล) โดยจะเป็นการช่วยรักษาสภาพสิ่งแวดล้อมที่ดี
- ผลิตภัณฑ์นี้มีแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟใหม่ โดในตัวซึ่งไม่ควรทิ้งร่วมกับขยะภายในบ้านทั่วไป เราขอแนะนำให้คุณนำผลิตภัณฑ์ของคุณ ไปยังศูนย์รวบรวมอย่างเป็นทางการ หรือศูนย์บริการของ Philips เพื่อทำการถอดแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟใหม่ ได้ออกโดยผู้ที่มีความชำนาญ
- ปฏิบัติตามกฎหมายในประเทศของคุณสำหรับชุดผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ รวมทั้งนำแบตเตอรี่ที่ชาร์จไฟได้ในแต่ละชุด การทิ้งอย่างถูกวิธีจะช่วยป้องกันไม่ให้เกิดผลกระทบต่อสิ่งแวดล้อมและสุขภาพของมนุษย์

การถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้

คำเตือน: เพียงถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้เมื่อทั้งเครื่องต้องแน่ใจว่าไม่มีประจุเหลืออยู่ในแบตเตอรี่ที่จะถอดออก

ทำตามขั้นตอนด้านล่างเพื่อถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ คุณยังสามารถนำหุ่นยนต์ไปที่ศูนย์บริการของ Philips เพื่อทำการถอดแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ ติดต่อศูนย์บริการลูกค้า Philips

ในประเทศของคุณเพื่อขอรับที่อยู่ของศูนย์บริการที่อยู่ใกล้คุณ

- 1 เริ่มการทำงานของหุ่นยนต์จากตำแหน่งภายในห้อง ไม่ใช่จากแท่นวาง
- 2 ปลดปล่อยหุ่นยนต์ทำงานจนกว่าแบตเตอรี่แบบชาร์จไฟได้จะหมด เพื่อให้มั่นใจว่าได้ใช้พลังงานจนหมดจริงๆ ก่อนที่คุณจะถอดแบตเตอรี่ทิ้ง
- 3 ถอดสกรูของฝาปิดช่องแบตเตอรี่ออก และถอดฝาดังกล่าวออก (รูปที่ 51)
- 4 ยกแบตเตอรี่ที่ชาร์จไฟใหม่ ได้ออกและปลดสาย (รูปที่ 52)
- 5 นำหุ่นยนต์และแบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ ไปยังจุดเก็บรวบรวมขยะที่เป็นอุปกรณ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์

การแก้ปัญหา

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

การแก้ปัญหา

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
หุ่นยนต์ ไม่ยอมเริ่มต้นทำควมสะอาดเวลาที่ฉันกดปุ่มเริ่ม/หยุด	แบตเตอรี่ที่สามารถชาร์จไฟได้ ไม่มีพลังงาน	ชาร์จแบตเตอรี่ที่ชาร์จไฟใหม่ ได้
หุ่นยนต์ทำความสะอาด ไม่ถูกต้อง	ขนของแปรงอย่างน้อยหนึ่งข้างหักหรือรื้อออก	แช่แปรงไว้ในน้ำอุ่นสักครู่หนึ่ง และปล่อยให้แห้งบนพื้นผิวแบนก่อนที่จะติดเข้ากับหุ่นยนต์อีกครั้ง หากยังไม่สามารถทำให้ขนแปรงคืนสภาพ ให้เปลี่ยนแปรงदानข้าง (ดู 'การเปลี่ยนแปรงदानข้าง')
	แผ่นกรองในภาชนะเก็บฝุ่นสกปรก	ทำความสะอาดแผ่นกรองในถังเก็บฝุ่นโดยใช้ผ้าหรือแปรงสีฟันขนนุ่ม คุณยังสามารถทำความสะอาดแผ่นกรองและถังเก็บฝุ่นด้วยเครื่องดูดฝุ่นธรรมดาโดยตั้งคาแรงดูดที่ต่ำ

ปัญหา	สาเหตุที่เป็นไปได้	การแก้ปัญหา
		หากวิธีการบิดหรือดูดฝุ่นไม่อาจทำให้แผ่นกรองสะอาดได้ ให้เปลี่ยนแผ่นกรองใหม่ เราขอแนะนำให้คุณเปลี่ยนแผ่นกรองอย่างน้อยปีละครั้ง
ช่องดูดฝุ่นใต้เครื่องภาชนะเก็บฝุ่นอุดตัน	ทำความสะอาดช่องดูดฝุ่น	ทำความสะอาดช่องดูดฝุ่น (ดู 'การทำความสะอาดและบำรุงรักษา')ดูดฝุ่น
ล้อหน้าติดเส้นผมหรือฝุ่นผงอื่นๆ		ทำความสะอาดล้อ (ดู 'การทำความสะอาดและบำรุงรักษา')หน้า
หุ่นยนต์ทำความสะอาดพื้นผิวสีมืดหรือพื้นผิวที่มันเงามาก ทำให้เซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนทำงาน เป็นเหตุให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในรูปแบบที่ผิดปกติ		กดปุ่มเริ่ม/หยุด แล้วย้ายหุ่นยนต์ไปยังพื้นที่ที่มีสีอ่อนกว่า หากยังคงประสบปัญหาเมบนพื้นที่มีสีอ่อนลง โปรดไปที่ www.philips.com/support หรือติดต่อศูนย์บริการลูกค้าในประเทศของคุณ
หุ่นยนต์ทำความสะอาดบนพื้นที่สะท้อนแสง	หุ่นยนต์ทำความสะอาดบนพื้นที่สะท้อนแสงแคบหรือขรุขระ ดังนั้นจึงทำให้เซ็นเซอร์ตรวจจับการรบกวนทำงานและทำให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในรูปแบบที่ผิดปกติ	ปิดมันเพื่อปิดบังแสงแดดไม่ให้ส่องเข้ามาในห้อง นอกจากนี้คุณยังสามารถเริ่มต้นทำความสะอาดเวลาที่แสงแดดอ่อนลงกว่านั้น ได้
ปุ่มเปิด/ปิดสว่างเป็นสีแดงอย่างต่อเนื่องและมีรหัสข้อผิดพลาดปรากฏบนจอแสดงผล	หุ่นยนต์ของคุณกำลังส่งสัญญาณเตือนถึงความผิดพลาด	ตรวจสอบตารางรหัสข้อผิดพลาดเพื่อดูความหมายของรหัส (ดู 'รหัสข้อผิดพลาด')
หุ่นยนต์เคลื่อนที่ในลักษณะวนเป็นวงกลม	หุ่นยนต์อยู่ในโหมดเกลียว	ลักษณะเช่นนี้ถือเป็นเหตุการณ์ปกติ โหมดเกลียวสามารถเปิดใช้งานเพื่อการทำทำความสะอาดอย่างหมดจดเมื่อตรวจพบว่ามีฝุ่นบนพื้นเยอะ โหมดนี้ยังเป็นส่วนหนึ่งของโหมดทำความสะอาดอัตโนมัติอีกด้วย หลังจากผ่านไปประมาณหนึ่งนาที หุ่นยนต์จะกลับสู่รูปแบบการทำทำความสะอาดปกติต่อไป คุณยังสามารถหยุดโหมดเกลียวได้โดยเลือกโหมดทำความสะอาดอื่นบนรีโมทคอนโทรล
หุ่นยนต์หาตำแหน่งไม่พบ	มีพื้นที่ไม่เพียงพอสำหรับให้หุ่นยนต์ขับเคลื่อนมาหาตำแหน่ง	ควรรพยายมหาตำแหน่งอื่นเพื่อวางตำแหน่ง (ดู 'การติดตั้งตำแหน่ง')
	หุ่นยนต์ยังคงค้นหาตำแหน่งอยู่	ใช้เวลาหุ่นยนต์ประมาณ 20 นาทีเพื่อที่จะกลับไปยังตำแหน่ง
คุณอาจปิดใช้งานฟังก์ชันการกลับแทนวางอัตโนมัติของหุ่นยนต์ด้วยการกดปุ่มเวลาการทำทำความสะอาดสองครั้ง ในกรณีนี้ ไอคอนแทนวางจะไม่ปรากฏบนจอแสดงผลอีกต่อไป และหุ่นยนต์จะหยุดเมื่อเวลาการทำทำความสะอาดสิ้นสุดลง		กดปุ่มเริ่ม/หยุดเป็นเวลา 5 วินาทีเพื่อเริ่มการทำงานของหุ่นยนต์ใหม่ ฟังก์ชันการกลับแทนวางจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติ นอกจากนี้ คุณยังสามารถกดปุ่มเวลาการทำทำความสะอาดสองครั้งเพื่อเปิดใช้งานฟังก์ชันการกลับแทนวางอีกครั้งได้ ไอคอนแทนวางจะปรากฏขึ้นบนหน้าจออีกครั้ง หากต้องการให้หุ่นยนต์กลับไปยังตำแหน่ง กดปุ่มแทนวาง

簡介

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

一般描述

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

顯示幕與遙控器

自動吸塵機器人的顯示幕

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

遙控器

- 1 操控按鈕與開始/停止 (圖 3)

46 繁體中文

- 2 清潔時間按鈕
- 3 清潔模式按鈕
- 4 風扇速度按鈕
- 5 返回機座按鈕

機座控制面板

- 1 包含時間、日期與程序指示 (圖 4)的顯示幕
- 2 調整與設定按鈕

自動吸塵機器人運作方式

自動吸塵機器人清潔項目

自動吸塵機器人類備絕佳清潔功能，能協助您清理您的居家地板，

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

自動吸塵機器人清潔方式

清潔系統

自動吸塵機器人採用 3 步驟清潔系統，有效清潔您的地板。

- 1 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 5)。
- 2 自動吸塵機器人透過吸力將灰塵由吸塵開口吸入集塵盒中。
- 3 配備乾擦拭布固定座的自動吸塵機器人可利用乾擦拭布徹底清潔硬質地板。

清潔模式

啟用自動清潔模式時，自動吸塵機器人會依循固定與自動的清潔模式順序，徹底清潔房間內所有區域。自動吸塵機器人會依序 (圖 6)使用 Z 字形模式 (鋸齒形模式)、隨機模式、沿牆模式和定點清潔模式，然後繼續以此模式順序清潔房間，直到充電式電池電量不足或手動關閉為止。

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

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

自動吸塵機器人如何避開高度落差

自動吸塵機器人底部有三個掉落感測器。它使用這些掉落感測器偵測及避開高度落差，例如樓梯 (圖 7)。

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 '清潔與維護')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。

取出遙控器的拉片

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

- 1 將電池保護拉片從遙控器的電池槽內拉出。您現在可以開始使用 (圖 9)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 10)。
 - 機座的顯示幕會亮起。
- 2 將機座靠牆擺放在平穩的水平地面上。

注意：請確認機座 (圖 11)前方 80 公分、右方 30 公分與左方 100 公分內沒有任何障礙物或高度落差。

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

重要事項：深度休眠模式

若您在自動吸塵機器人處於深度休眠模式時按下按鈕，它不會有任何回應。若要重新啟動處於深度休眠模式的自動吸塵機器人：

- 1 按下自動吸塵機器人的開始/停止按鈕一秒鐘，將自動吸塵機器人從深度休眠模式切換為待機模式。
- 2 短暫按下自動吸塵機器人 (圖 17)的開始/停止按鈕，或按下遙控器上的開始/停止按鈕，即可開始清潔。
- 3 如果自動吸塵機器人未開始清潔，請將它放在已插電的機座上，以便為其充電式電池充電。

當您按下開始/停止按鈕 5 秒鐘時，自動吸塵機器人會進入深度休眠模式。當電池電量完全耗盡時，也可能會進入深度休眠模式。例如，如果自動吸塵機器人無法找到機座，表示電池電量可能已經耗盡。

充電

首次充電時及自動吸塵機器人的充電式電池電力耗盡後，充電時間為四小時。

自動吸塵機器人可以在使用時於機座上手動或自動充電。

注意：充電式電池充滿後，自動吸塵機器人可進行清潔達 120 分鐘

使用期間自動充電

- 1 當自動吸塵機器人完成清潔或剩下 15% 電力時，將自動搜尋機座以進行充電。當自動吸塵機器人搜尋機座時，開始/停止按鈕燈號會變成橘色 (圖 15)。
- 2 當電池充滿電力後，開始/停止按鈕會持續亮起綠光。

在機座上充電

- 1 將自動吸塵機器人放在已插電的機座 (圖 12)上。

48 繁體中文

- 2 開始/停止按鈕會開始閃爍綠光。因為這是您第一次為自動吸塵機器人充電，因此顯示幕會顯示充電指示燈 (圖 13)。
- 3 當電池充飽電力後，開始/停止按鈕會持續 (圖 14)亮起綠光。

使用自動吸塵機器人

清潔房間前的準備工作

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

開始/停止按鈕的功能

開始/停止按鈕具有下列功能 (圖 16)：

如何按下開始/停止按鈕	自動吸塵機器人如何回應
按下開始/停止按鈕 1 秒鐘	自動吸塵機器人從休眠模式切換至待機模式
短暫按下開始/停止按鈕	自動吸塵機器人開始或停止清潔
按下開始/停止按鈕 5 秒鐘	開啟或關閉自動吸塵機器人電源。

使用者介面訊號及其意義

自動吸塵機器人設有顯示幕，而且開始/停止按鈕會發出指示燈號。指示燈號所代表的意義如下表所示。

燈號	訊號的說明	訊號的意義
	開始/停止按鈕持續亮起綠光。	自動吸塵機器人準備清潔。
	開始/停止按鈕緩慢閃爍綠光，而且自動吸塵機器人顯示幕顯示移動中的藍光 (充電指示燈)。	自動控制機器人吸塵器正在充電。
	開始/停止按鈕持續亮起橘光。	充電式電池電力不足，因此自動吸塵機器人正在搜尋機座。
	開始/停止按鈕持續亮起紅光。	自動吸塵機器人的充電式電池即將用盡。
	開始/停止按鈕持續亮起紅光，而且顯示幕顯示錯誤碼。	請參閱以下錯誤碼表，了解錯誤碼的意義。

錯誤碼

錯誤碼	可能原因	解決方法
E1	輪子卡住	將自動吸塵機器人從障礙物中移出，然後按下開始/停止按鈕以繼續進行清潔。

錯誤碼	可能原因	解決方法
E2	頂蓋或集塵盒未正確安裝	請將集塵盒以及頂蓋正確裝入自動吸塵機器人。錯誤碼自動從顯示幕上消失。
E3	緩衝墊卡住	請將自動吸塵機器人從障礙物中移出。錯誤碼自動從顯示幕上消失。
E4	自動吸塵機器人從地板上抬起	將自動吸塵機器人放回地板上，並使錯誤碼消失。
E5	地板顏色過暗	將自動吸塵機器人放置於較明亮的地板區域。清潔掉落感測器。
E6	電池問題	請聯絡客戶服務中心，檢查問題所在。

拍掌回應

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

當自動吸塵機器人在以下情況進入休眠模式時，將會啟用拍掌回應功能：

- 因為錯誤而停止清潔時
- 無法在 20 分鐘內找到機座時

開始和停止

- 1 按下自動吸塵機器人(圖 17)或遙控器(圖 18)上的開始/停止按鈕。開始/停止按鈕將持續亮起綠光，自動吸塵機器人將開始清潔。
- 2 自動吸塵機器人將以自動清潔模式進行清潔，直到電池電力不足為止。在自動清潔模式下，則會依照 Z 字形、隨機、沿牆及螺旋模式(圖 6)順序重複執行清潔。

注意：若要選擇個別模式，請按下遙控器或自動吸塵機器人(見「清潔模式選擇」)上的其中一顆模式按鈕。

- 3 當電池電力不足時，開始/停止按鈕將變為紅色，自動吸塵機器人會尋找機座以進行充電(圖 15)。
- 4 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。
- 5 在充電式電池電力尚未不足前，若要讓自動吸塵機器人返回機座，請按下遙控器上的返回機座按鈕。顯示幕上的所有圖示都會消失，但返回機座圖示將會在自動吸塵機器人返回機座(圖 19)時亮起明亮的藍光。

清潔模式選擇

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

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

Z 字形模式

使用 Z 字形模式時，自動吸塵機器人會在房內以 Z 字形環形路線清潔大面積(圖 20)區域。

隨機模式

使用此模式時，自動吸塵機器人會以直線和交叉移動(圖 21)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 22)。

50 繁體中文

螺旋模式

使用此模式時，自動吸塵機器人會以螺旋形清潔小面積的區域。如果灰塵偵測感測器偵測到髒污，自動吸塵機器人會將風扇自動切換至高速 (圖 23)。

手動操縱

- 1 利用位於遙控器開始/停止按鈕的上方、下方、左邊、右邊的箭頭按鈕，操縱自動吸塵機器人於房 (圖 24)內清潔。

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

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

使用清潔時間按鈕

- 依預設，自動吸塵機器人將以自動清潔模式進行清潔，直到充電式電池電力不足為止。然後自動吸塵機器人會自動返回其機座。如果您選擇其中一個其他清潔時間 (參閱下方)，只要按下遙控器 (圖 25)上的最大清潔時間按鈕，即可切換回預設模式。
- 遙控器上的其他清潔時間按鈕可讓您將自動吸塵機器人的運作時間分別 (圖 26)設定為 60、45 及 30 分鐘。顯示幕上的清潔時間指示燈會顯示設定的清潔時間。清潔時間結束後，自動吸塵機器人將返回機座。返回機座圖示將會在顯示幕上亮起明亮的藍光。
- 如果您不希望自動吸塵機器人在清潔時間結束後返回機座，請按兩次清潔時間按鈕。顯示幕上的返回機座圖示隨即消失。清潔時間結束，機器人就會停止。

操作機座

設定時間與當週日次

如果您要使用清潔程序，您必須先在機座的顯示幕上設定時鐘時間與當週日次。

注意：有關以下步驟的圖片，請參閱本手冊背面的頁面。

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

設定清潔時間

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

注意：有關以下步驟的圖片，請參閱本手冊背面的頁面。

程序選項如下：

程序	顯示幕指示狀態
每天清潔	全天清潔指示燈亮起
週間清潔	週一至週五指示燈亮起

程序	顯示幕指示狀態
連續 2 日清潔	2 天指示亮起，例如週五與週六
每週清潔 1 天	選定的日子將會亮起

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

風扇速度按鈕

您可以使用風扇速度按鈕將風扇速度調至高速或關閉風扇。預設設定為一般風扇速度 (圖 27)。

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

使用乾擦拭布附件

乾擦拭布附件可讓您使用乾擦拭布清潔硬質地板。

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

準備乾擦拭布附件以供使用

將自動吸塵機器人上下顛倒放置在地板上或桌上。

- 1 將乾擦拭布放在桌上，再將乾擦拭布附件放在擦拭布上，讓固定突耳朝向自己 (圖 28)。
- 2 將乾擦拭布的兩端折起，包覆乾擦拭布附件，然後將固定塊壓入凹處 (圖 29)，以便將乾擦拭布固定在附件上。
- 3 將乾擦拭布附件的固定突耳插入自動吸塵機器人一側輪子的後方開口，然後將其壓下直到聽到卡入定位的喀噠聲。接著在另一側 (圖 30) 重複這些動作。
- 4 翻轉自動吸塵機器人並將它放在地板上，使輪子與乾擦拭布附件接觸地板。

使用已安裝乾擦拭布附件的自動吸塵機器人

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

拆卸乾擦拭布附件

- 1 在擦拭完地板之後立刻拆卸乾擦拭布附件。若要這麼做，請將自動吸塵機器人上下顛倒放置在地板上或桌上。
- 2 將乾擦拭布附件的一端壓向自動吸塵機器人另一側的輪子，藉此鬆開附件。然後將附件拉出自動吸塵機器人 (圖 31)。
- 3 如果乾擦拭布太髒，沒辦法再次使用，請將固定塊從乾擦拭布附件拉出，然後棄置乾擦拭布附件。

注意： 您不可沖洗或清洗乾擦拭布。

使用隱形牆壁 (僅限 FC8822)

您可以使用隱形牆壁以避免自動吸塵機器人進入您不希望它進入的房間或區域。

將電池放入隱形牆壁

隱形牆壁使用四個 AA 電池運作。

- 1 壓下背蓋 (1) 底部的兩個釋放拉片，將背蓋朝上滑動並從隱形牆壁 (2) (圖 32) 取下。
- 2 從包裝中取出四個 AA 電池並插入隱形牆壁 (圖 33) 的電池槽。

注意：請確定電池的 + 和 - 極方向正確無誤。

- 3 將背蓋再次 (圖 34) 滑動裝回到隱形牆壁上。

放置隱形牆壁以阻擋自動吸塵機器人

- 1 將隱形牆壁裝置放置在您不希望自動吸塵機器人通過的地點，例如禁止自動吸塵機器人 (圖 35) 進入的敞開房門。
- 2 利用隱形牆壁裝置 (圖 36) 頂部的開關滑桿以開啟其電源。
- 3 啟動自動吸塵機器人。
- 4 當自動吸塵機器人接近隱形牆壁時，隱形牆壁上的燈號將開始閃爍，並且將會射出紅外線光束。此紅外線光束可使自動吸塵機器人變更路線並避開隱形牆壁 (圖 37)。

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

清潔與維護

清潔自動吸塵機器人

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

- 1 將自動吸塵機器人上下顛倒放置在平坦的表面上
- 2 使用軟毛刷子 (例如：牙刷) 清理掉落感測器 (圖 38) 的灰塵或毛絮。

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

- 3 使用軟毛刷子 (例如：牙刷) 清除前輪和側輪 (圖 39) 的灰塵或毛絮。
- 4 若要清潔側邊刷毛，請抓住刷毛並將其從驅動軸 (圖 40) 拉出。
- 5 使用軟毛刷子 (例如：牙刷) 或軟布 (圖 41) 將毛絮、毛髮和絲線自驅動軸和側邊刷毛上移除。
- 6 檢查側邊刷毛和自動吸塵機器人底部是否有任何可能損壞地板的尖銳物體。
- 7 若要拆下 TriActive XL 吸頭，請將手指插入自動吸塵機器人底部的凹槽。上面會有箭頭指著這些凹槽。向內按下將 TriActive 吸頭固定定位的卡榫，以從槽孔 (1) 解開這些卡榫。然後向上拉 TriActive 吸頭，從自動吸塵機器人 (2) (圖 42) 卸下。
- 8 用軟毛刷子 (例如：牙刷) (圖 43) 清潔吸塵開口。
- 9 裝回前，請清除 TriActive 吸頭上所有明顯可見的灰塵。
- 10 若要放上 TriActive 吸頭，請先將正面的小突耳插入前輪 (1) 任一側的微小凹槽。然後向內按下 TriActive 吸頭的卡榫，將卡榫鎖定在自動吸塵機器人底部的凹槽 (2)。最後檢查吸頭能否自由 (圖 44) 上下移動幾公釐。
- 11 再次 (圖 8) 將側邊刷毛推入自動吸塵機器人底部的驅動軸上。

清空和清潔集塵盒

集塵盒滿指示燈持續亮起時，應清空並清潔集塵盒。

- 1 取下蓋子。

- 2 拉起集塵盒蓋把手，將集塵盒自集塵室拉出。

注意：當您取出或裝入集塵盒時，請小心勿損壞馬達風扇的葉片。

- 3 小心拿起集塵盒 (1) 的蓋子，再拿出濾網 (2) (圖 45)。
- 4 在垃圾桶上抖動集塵盒，以清空集塵盒。用布或軟毛牙刷清潔集塵盒的濾網和內部。也請清潔集塵盒底部的吸塵開口。

警告：請勿使用清水或洗碗機來清潔集塵盒及濾網。

- 5 將濾網放回集塵盒 (1)。然後將蓋子放回集塵盒 (2) (圖 47) 上。
- 6 將集塵盒裝回集塵室中，並將頂蓋裝回自動吸塵機器人 (圖 48) 上。

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。

訂購配件

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

更換

更換濾網

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

更換側邊刷毛

使用一段期間後，請更換側邊刷毛，以確保適當的清潔效果。

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

- 1 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 (圖 40) 拉出。
- 2 將新的側邊刷毛推入驅動軸 (圖 8)。

更換乾擦拭布

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

更換遙控器電池

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

- 1 上下顛倒地拿著遙控器。壓下電池固定座的釋放按鈕，同時將電池固定座滑出遙控器 (圖 49)。
- 2 從電池固定座中取出電力已用盡的電池，然後將新的電池放入電池固定座。接著將電池固定座滑入遙控器 (圖 50)。

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，或前往 www.philips.com/support 找到您所在國家/地區飛利浦客戶服務中心的詳細聯絡資訊。

回收

- 本產品使用壽命結束時請勿與一般家庭廢棄物一併丟棄。請將該產品放置於政府指定的回收站，此舉能為環保盡一份心力。
- 本產品包含內建充電式電池，不得與一般家用廢棄物一併丟棄。請將產品攜至政府指定的回收站或飛利浦服務中心，由專業人員取出充電式電池。
- 請按照您所在國家/地區的規定，分類與回收電子電器產品及充電式電池。正確處理廢棄物有助避免對環境和人類健康的負面影響。

取出充電式電池

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

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

- 1 從房間任何一處啟動自動吸塵機器人，而非從機座啟動。
- 2 讓自動吸塵機器人持續轉動直到充電式電池電量耗盡，以確定充電式電池在您取下並棄置前已完全放電。
- 3 鬆開螺絲並取下電池室蓋板（圖 51）。
- 4 請取出並卸除（圖 52）充電式電池。
- 5 請將自動吸塵機器人及充電式電池送至電子電器廢棄物回收站。

疑難排解

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

疑難排解

問題	可能原因	解決方法
按下開始/停止按鈕時，自動吸塵機器人沒有啟動。	充電式電池沒電。	為充電式電池充電。
自動吸塵機器人未妥善清潔。	單側 (或兩側) 側邊刷毛變形或彎曲。	將刷毛浸泡在溫水中一段時間，然後在裝回自動吸塵機器人之前，將刷毛放置在平坦的表面上風乾。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。	用布或軟毛牙刷清潔集塵盒內的濾網。您亦可使用一般的吸塵器以低吸力設定清潔濾網與集塵盒。
		如果無法將濾網刷乾淨或吸乾淨，請更換新的濾網。建議您至少每年更換一次濾網。
	集塵盒底部的吸塵開口阻塞。	清潔吸塵開口 (見 '清潔與維護')。
	前輪卡有毛髮或其他灰塵。	清潔前輪 (見 '清潔與維護')。

問題	可能原因	解決方法
	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。
開關按鈕持續亮起紅光，而且顯示幕上出現錯誤碼。	自動吸塵機器人正在發出錯誤訊號。	查看錯誤碼表，以了解錯誤碼（見 '錯誤碼'）的意義。
自動吸塵機器人以旋轉方式移動。	自動吸塵機器人處於螺旋模式。	這是正常現象。當偵測到地板上有大量髒污時，將會啟動螺旋模式以徹底清潔。這也是自動清潔模式的一部分。大約一分鐘之後，自動吸塵機器人將恢復正常的清潔模式。您可以在遙控器上選擇不同的清潔模式以停止螺旋模式。
自動吸塵機器人無法找到機座。	沒有足夠的空間可讓自動吸塵機器人返回機座。	請嘗試尋找其他適合放置機座（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。
	您可能已按下清潔時間按鈕兩次，關閉自動吸塵機器人的自動返回機座功能。若是這樣，返回機座圖示不會在顯示幕上出現，而且自動吸塵機器人會在清潔時間結束時停止。	按下開始/停止按鈕五秒鐘，以重新啟動自動吸塵機器人。返回機座功能即再次自動啟動。您也可以按下清潔時間按鈕兩次，重新啟動返回機座功能。顯示幕上的返回機座圖示將會再次出現。若要讓自動吸塵機器人返回機座，請按下返回機座按鈕。

소개

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

기기 정보

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

디스플레이 및 리모콘

로봇 청소기의 디스플레이

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

리모콘

- 1 탐색 버튼 및 시작/중지 (그림 3)

- 2 청소 시간 버튼
- 3 청소 모드 버튼
- 4 팬 속도 버튼
- 5 도킹 버튼

도킹 스테이션의 제어판

- 1 시간, 요일 및 프로그래밍 표시 (그림 4)
- 2 조절 및 설정 버튼

로봇 청소기 작동 원리

로봇 청소기의 청소 기능

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

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

로봇 청소기 청소 원리

청소 시스템

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

- 1 로봇 청소기는 두 개의 사이드 브러시로 벽을 따라 틈새까지 청소할 수 있습니다. 또한 이 브러시를 사용하여 바닥의 먼지를 제거하고 해당 먼지는 흡입구 (그림 5)로 이동합니다.
- 2 로봇 청소기의 흡입력으로 먼지를 빨아들여 흡입구를 통해 먼지통으로 운반합니다.
- 3 로봇 청소기는 마른 천 롤러와 함께 제공됩니다. 마른 천을 사용하면 딱딱한 바닥을 훨씬 더 깨끗하게 청소할 수 있습니다.

청소 패턴

자동 청소 모드에서 로봇 청소기는 고정 및 자동 청소 패턴 순서에 따라 공간의 각 부분을 최적화된 방식으로 청소합니다. 연속적으로 (그림 6) Z 패턴(지그재그 패턴), 임의 패턴, 벽면 패턴 및 나선형 패턴을 사용합니다. 같은 순서로 계속 이동하면서 충전식 배터리 잔량이 낮아지거나 스위치가 수동으로 꺼질 때까지 공간을 청소합니다.

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

참고: 리모콘 (보기 '청소 모드 선택') 또는 로봇 청소기의 버튼을 눌러 각 모드를 개별적으로 선택할 수도 있습니다. 수동으로 선택한 모드는 몇 분 동안만 작동합니다. 수동으로 선택한 모드 작동이 끝나면 로봇 청소기는 자동 청소 모드로 다시 전환합니다.

로봇 청소기가 낙차를 피하는 방법

로봇 청소기의 하단에는 세 개의 낙하 방지(drop-off) 센서가 있습니다. 이 센서를 사용하여 계단 (그림 7)과 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 '청소 및 유지관리') 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.

리모콘에서 태그 제거

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

- 1 배터리 보호 태그를 리모콘 배터리 보관함에서 당겨 빼냅니다. 이제 리모콘을 사용 (그림 9)할 수 있습니다.

사용 준비

도킹 스테이션 설치

- 1 어댑터의 소형 플러그를 도킹 스테이션의 소켓에 꽂고(1) 어댑터를 벽면 콘센트(2) (그림 10)에 꽂습니다.
 - 도킹 스테이션의 디스플레이가 켜집니다.
- 2 도킹 스테이션은 평평한 바닥에 벽 쪽으로 둥니다.

참고: 도킹 스테이션 (그림 11)의 앞쪽 80cm, 오른쪽 30cm 및 왼쪽 100cm 지점에 낙차 또는 장애물이 없는지 확인합니다.

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

중요 사항: 완전 절전 모드

완전 절전 모드에서는 버튼을 눌러도 로봇 청소기가 작동하지 않습니다. 완전 절전 모드에서 로봇 청소기를 다시 작동시키려면 다음과 같이 진행하십시오.

- 1 로봇 청소기의 시작/중지 버튼을 1초간 눌러 완전 절전 모드에서 대기 모드로 전환합니다.
- 2 로봇 청소기 (그림 17)의 시작/중지 버튼을 빠르게 누르거나 리모콘의 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 시작합니다.
- 3 로봇 청소기가 청소를 시작하지 않으면 플러그가 전원에 연결된 도킹 스테이션에 올려놓고 충전식 배터리를 재충전하십시오.

시작/중지 버튼을 3초간 누르면 로봇 청소기가 완전 절전 모드에 들어갑니다. 배터리가 방전된 경우에도 로봇 청소기가 완전 절전 모드에 들어갑니다. 예를 들어 로봇 청소기가 도킹 스테이션을 찾지 못하는 경우 배터리가 방전될 수 있습니다.

충전

처음 충전하는 경우나 로봇 청소기의 충전식 배터리가 방전된 경우 충전 시간은 네 시간입니다. 로봇 청소기는 사용 중 도킹 스테이션에서 수동 또는 자동으로 충전할 수 있습니다.

참고: 충전식 배터리가 완전히 충전되면 로봇 청소기는 최대 120분 동안 청소할 수 있습니다.

사용 중 자동 충전

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

도킹 스테이션에서 충전

- 1 로봇 청소기를 플러그가 전원에 연결된 도킹 스테이션 (그림 12)에 놓습니다.
- 2 시작/중지 버튼이 녹색으로 깜박이기 시작합니다. 로봇 청소기를 처음 충전하는 경우 로봇 청소기의 디스플레이에 충전 표시등 (그림 13)이 표시됩니다.
- 3 충전식 배터리의 충전이 완료되면 시작/중지 버튼의 표시등이 녹색으로 계속 (그림 14) 켜져 있습니다.

로봇 청소기 사용

청소 작업을 위한 공간 정리

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

시작/중지 버튼의 기능

시작/중지 버튼은 다음 기능 (그림 16)이 있습니다.

시작/중지 버튼을 누르는 방식	로봇 청소기가 반응하는 방식
시작/중지 버튼을 1초간 누름	로봇 청소기가 절전 모드에서 대기 모드로 전환
시작/중지 버튼을 빠르게 누름	로봇 청소기가 청소를 시작 또는 중지
시작/중지 버튼을 5초간 누름	로봇 청소기를 켜거나 끄십시오.

사용자 인터페이스 표시등 및 의미

로봇 청소기에는 디스플레이가 있고 시작/중지 버튼에는 표시등 신호가 들어옵니다. 아래 표에 신호의 의미가 나와 있습니다.

신호	신호 설명	신호의 의미
	시작/중지 버튼이 녹색으로 계속 켜져 있습니다.	로봇 청소기가 청소할 준비가 되었습니다.
	시작/중지 버튼은 녹색으로 천천히 깜빡이고 로봇 청소기의 디스플레이에는 움직이는 파란색 표시등(충전 표시등)이 표시됩니다.	로봇 청소기가 충전 중입니다.

60 한국어

신호	신호 설명	신호의 의미
	시작/중지 버튼이 주황색으로 계속 켜져 있습니다.	충전식 배터리가 부족하여 로봇 청소기가 도킹 스테이션을 찾고 있습니다.
	시작/중지 버튼이 빨간색으로 계속 켜져 있습니다.	로봇 청소기의 충전식 배터리가 거의 방전되었습니다.
	시작/중지 버튼이 빨간색으로 유지되고 디스플레이에 오류 코드가 표시됩니다.	아래 오류 코드 표를 참조하여 오류 코드의 의미를 확인하십시오.

오류 코드

오류 코드	예상 원인	해결책
E1	바퀴 끼임	장애물을 제거한 다음 시작/중지 버튼을 눌러 청소를 다시 시작합니다.
E2	상단 덮개 또는 먼지통이 제대로 장착되지 않음	먼지통 및 상단 커버를 로봇 청소기에 올바르게 장착합니다. 이 오류 코드는 디스플레이에서 자동으로 사라집니다.
E3	범퍼 끼임	장애물을 제거합니다. 이 오류 코드는 디스플레이에서 자동으로 사라집니다.
E4	로봇 청소기가 바닥에서 들어 올려짐	로봇 청소기를 바닥에 다시 놓으면 오류 코드가 사라집니다.
E5	바닥의 색상이 너무 어두움	로봇 청소기를 더 옅은 색상의 바닥에 놓습니다. 낙하 방지(drop-off) 센서를 청소합니다.
E6	배터리 문제	고객 상담실로 문의하여 문제를 검사하십시오.

손백 응답

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

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

- 오류로 인해 청소를 중지한 경우
- 20분 내에 도킹 스테이션을 찾지 못한 경우

시작 및 중지

- 1 로봇 청소기 (그림 17) 또는 리모콘 (그림 18)의 시작/중지 버튼을 누릅니다. 시작/중지 버튼이 녹색으로 유지되고 로봇 청소기가 청소를 시작합니다.
- 2 배터리의 잔량이 낮아질 때까지 자동 청소 모드로 청소합니다. 자동 청소 모드에서 Z 패턴, 임의, 벽면 및 나선형 패턴 (그림 6)을 반복하면서 청소합니다.

참고: 개별 모드를 선택하려면 리모콘 또는 로봇 청소기 (보기 '청소 모드 선택')의 모드 버튼 중 하나를 누릅니다.

- 3 배터리 잔량이 적으면 시작/중지 버튼의 표시등이 빨간색으로 바뀌고 로봇 청소기가 충전 (그림 15)을 위해 도킹 스테이션으로 돌아갑니다.

- 시작/중지 버튼을 눌러 청소 작동을 일시 중단하거나 중지할 수도 있습니다. 시작/중지 버튼을 다시 눌렀을 때 충전식 배터리의 에너지가 아직 충분한 경우, 자동 청소 모드로 계속 청소합니다.
- 충전식 배터리 잔량이 없어지기 전 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가도록 하려면 리모콘에서 도킹 버튼을 누릅니다. 로봇 청소기 디스플레이의 모든 아이콘은 로봇 청소기가 도킹 스테이션 (그림 19)으로 돌아가는 동안 밝은 파란색으로 켜지는 도킹 아이콘을 제외하고 사라집니다.

청소 모드 선택

자동 청소 모드 옆에 네 가지 청소 모드가 있으며, 리모콘 또는 로봇 청소기의 해당 버튼을 눌러 각각 작동할 수 있습니다.

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

Z 패턴 모드

Z 패턴 모드의 경우, 실내에서 Z 모양을 그리며 넓은 구역 (그림 20)을 청소합니다.

임의 모드

이 모드에서는 직진이나 열십자 모양 (그림 21) 등의 혼합 패턴으로 청소합니다.

벽면 모드

이 모드에서는 로봇 청소기가 실내 벽을 따라 이동하며 구석 (그림 22)을 청소합니다.

나선형 모드

이 모드에서는 로봇 청소기가 나선형 패턴으로 움직이며 좁은 구역을 청소합니다. 먼지 감지 센서가 먼지를 감지하면 자동으로 팬을 터보 속도 (그림 23)로 전환합니다.

수동 작동

- 리모콘에 있는 시작/중지 버튼의 위, 아래 및 왼쪽, 오른쪽 화살표 버튼을 사용하여 실내 (그림 24) 전체를 탐색합니다.

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

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

청소 시간 버튼 사용

- 기본적으로 충전식 배터리의 잔량이 낮아질 때까지 자동 청소 모드로 청소합니다. 그 후 로봇 청소기가 자동으로 도킹 스테이션으로 돌아갑니다. 다른 청소 시간(아래 참조) 중 하나를 선택한 경우 리모콘 (그림 25)에 최대 청소 시간 버튼을 눌러 기본 모드로 다시 전환할 수 있습니다.
- 리모콘에 다른 청소 시간 버튼을 누르면 로봇 청소기를 각각 (그림 26) 60분, 45분, 30분간 작동 할 수 있습니다. 디스플레이의 청소 시간 표시등이 청소 시간이 설정되었음을 표시합니다. 로봇 청소기는 작업이 완료되면 도킹 스테이션으로 돌아갑니다. 디스플레이에 도킹 아이콘이 밝은 파란색으로 켜집니다.
- 청소 시간 버튼을 두 번 누르면 청소 후 로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 돌아가지 않습니다. 디스플레이에 도킹 아이콘이 사라집니다. 청소 시간이 완료되면 로봇 청소기는 중지됩니다.

도킹 스테이션 작동

시간 및 요일 설정

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

62 한국어

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

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

청소 시간 프로그래밍

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

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

프로그래밍 옵션은 다음과 같습니다.

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

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

팬 속도 버튼

팬 속도 버튼을 사용하여 팬 속도를 터보로 높이거나 팬의 작동을 중지할 수 있습니다. 기본 설정은 일반 팬 속도 (그림 27)입니다.

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

마른 천 부속품 사용

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

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

마른 천 부속품 사용 준비

로봇 청소기를 뒤집어 바닥이나 테이블에 올려 놓습니다.

- 1 테이블에 마른 천을 놓고 마른 천 부속품의 고정 돌출부가 사용자 쪽을 향하게 (그림 28) 한 채로 마른 천에 놓습니다.
- 2 마른 천 부속품 둘레로 마른 천의 양쪽 끝을 잡고 고정 블록을 오목한 곳 (그림 29)으로 밀어 넣어 마른 천을 부속품 위에 고정시킵니다.
- 3 마른 천 부속품의 고정 돌출부를 로봇 청소기의 바퀴 바로 뒤에 있는 구멍에 삽입하고 딸깍 소리가 날 때까지 밀어 넣습니다. 그런 다음 다른 쪽 (그림 30) 바퀴에서도 이 동작을 반복합니다.
- 4 로봇 청소기의 바퀴와 마른 천 부속품이 바닥에 닿도록 로봇 청소기를 놓습니다.

마른 천 부속품을 장착하여 로봇 청소기 사용

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

마른 천 부속품 분리

- 1 바닥 닦기를 마쳤으면 마른 천 부속품을 분리합니다. 그렇게 하려면 로봇 청소기를 뒤집어 바닥이나 테이블에 올려 놓습니다.
- 2 마른 천 부속품의 한쪽 끝을 로봇 청소기의 다른 쪽 바퀴 쪽으로 눌러 분리합니다. 그런 다음 로봇 청소기 (그림 31)에서 부속품을 떼어냅니다.
- 3 마른 천이 너무 더러워서 다시 사용할 수 없는 경우 마른 천 부속품에서 고정 블록을 당겨 마른 천을 떼기합니다.

참고: 마른 천을 헹구거나 세탁할 수 없습니다.

가상 벽 사용(FC8822 모델만 해당)

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

가상 벽에 배터리 장착

가상 벽은 AA 배터리 네 개로 작동합니다.

- 1 뒷면 덮개 아래쪽에 있는 두 개의 열림 탭을 누르고(1) 뒷면 덮개를 가상 벽(2)(그림 32)에서 위쪽으로 밀어 분리합니다.
- 2 팩에서 새 AA 배터리 네 개를 꺼낸 다음 가상 벽 (그림 33)의 배터리함에 넣습니다.

참고: 배터리의 극성(+/-)에 맞게 끼우십시오.

- 3 뒷면 덮개를 가상 벽에 다시 (그림 34) 밀어 넣습니다.

가상 벽을 배치하여 로봇 청소기의 작동 멈추기

- 1 로봇 청소기가 진입하지 못하도록 하고자 하는 지점(예: 로봇 청소기 (그림 35)의 진입을 금지할 공간의 출입구)에 유닛을 배치합니다.
- 2 가상 벽 상단의 전원 스위치를 사용하여 유닛 (그림 36)의 전원을 켭니다.
- 3 로봇 청소기를 시작합니다.
- 4 로봇 청소기가 가상 벽에 너무 가까이 오면 가상 벽의 표시등이 깜박이기 시작하고 가상 벽에서 적외선 빔이 발산됩니다. 이 적외선 빔은 로봇 청소기가 경로를 바꾸고 가상 벽 (그림 37)에서 멀어지도록 합니다.

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

청소 및 유지관리

로봇 청소기 청소

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

- 1 로봇 청소기를 평평한 곳에 거꾸로 뒤집어 놓습니다.
- 2 부드러운 브러시(예: 칫솔)를 사용하여 낙하 방지 센서 (그림 38)에서 먼지 또는 보풀을 제거합니다.

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

- 3 부드러운 브러시(예: 칫솔)를 사용하여 앞바퀴 및 옆바퀴 (그림 39)에서 먼지 또는 잔털을 제거합니다.
- 4 사이드 브러시를 청소하려면 브러시를 잡고 축 (그림 40)에서 빼냅니다.
- 5 부드러운 브러시(예: 칫솔) 또는 천 (그림 41)으로 축과 사이드 브러시에서 보풀, 머리카락 및 실을 제거합니다.
- 6 바닥을 손상시킬 수 있는 날카로운 물체가 있는지 사이드 브러시와 로봇 청소기 하단을 확인합니다.
- 7 TriActive XL 노즐을 분리하려면 로봇 청소기 하단 슬롯으로 손가락을 넣습니다. 이 슬롯을 가리키는 화살표가 있습니다. TriActive 노즐을 제자리에 고정하는 캐치를 안쪽으로 눌러 슬롯(1)에서 빼냅니다. TriActive 노즐을 위로 당겨 로봇 청소기(2) (그림 42)에서 분리합니다.
- 8 부드러운 브러시(예: 칫솔) (그림 43)로 흡입구를 청소합니다.
- 9 TriActive 노즐에서 보이는 먼지를 모두 제거한 후 다시 끼웁니다.
- 10 TriActive 노즐을 다시 끼우려면 먼저 앞쪽의 작은 러그를 앞바퀴의 양쪽에 있는 작은 슬롯 안으로 넣습니다. 그 다음 TriActive 노즐의 캐치를 안쪽으로 밀어 로봇 청소기(2) 하단의 슬롯 안에 고정합니다. 마지막으로 노즐이 계속 위아래로 몇 밀리미터씩 원활하게 (그림 44) 움직이는지 확인합니다.
- 11 사이드 브러시를 로봇 청소기 하단 축에 다시 (그림 8) 끼웁니다.

먼지통 비우기 및 청소

먼지통 청소 표시등이 켜져 있으면 먼지통을 비우고 청소합니다.

- 1 덮개를 분리합니다.
- 2 먼지통 뚜껑 손잡이를 위로 당기고 먼지통 보관함에서 먼지통을 들어 올립니다.

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

- 3 먼지통에서 뚜껑을 조심스럽게 들어올린 다음(1) 필터를 꺼냅니다(2) (그림 45).
- 4 휴지통 위에서 먼지통을 털어내 비웁니다. 부드러운 칫솔이나 천을 사용하여 필터와 먼지통 내부를 청소합니다. 먼지통 하단의 흡입구도 청소합니다.

주의: 물 또는 식기 세척기로 먼지통과 필터를 세척하지 마십시오.

- 5 필터를 먼지통에 다시 넣습니다(1). 그런 다음 먼지통 (그림 47)의 뚜껑을 닫습니다(2).
- 6 먼지통을 먼지통 보관함에 넣고 로봇 청소기 (그림 48)의 상단 덮개를 다시 장착합니다.

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

액세서리 주문

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

교체

필터 교체

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

사이드 브러시 교체

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

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

- 1 사이드 브러시를 교체하려면 오래된 사이드 브러시를 잡고 축 (그림 40)에서 빼냅니다.
- 2 새로운 사이드 브러시를 축 (그림 8)에 끼웁니다.

마른 천 교체

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

리모콘 배터리 교체

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

- 1 리모콘을 뒤집어 놓습니다. 배터리함의 분리 버튼을 누른 채로 배터리함을 밀어 리모콘 (그림 49)에서 분리합니다.
- 2 배터리함에서 빈 배터리를 제거하고 새 배터리를 넣습니다. 그런 다음 배터리함을 리모콘 (그림 50)에 밀어 넣습니다.

충전식 배터리 교체

로봇 청소기의 충전식 배터리는 자격을 갖춘 서비스 엔지니어에 의해서만 교체될 수 있습니다. 충전식 배터리를 더 이상 재충전할 수 없거나 빨리 방전되는 경우 필립스 지정 서비스 센터에서 로봇 청소기의 배터리를 교체하십시오. 국제 보증서 또는 www.philips.com/support에 해당 국가의 필립스 서비스 센터 연락처 정보가 있습니다.

재활용

- 수명이 다 된 제품은 일반 가정용 쓰레기와 함께 버리지 말고 지정된 재활용품 수거 장소에 버리십시오. 이를 준수함으로써 환경 보호에 동참할 수 있습니다.
- 본 제품에는 가정용 쓰레기와 함께 폐기하면 안 되는 충전식 배터리가 포함되어 있습니다. 제품을 지정된 재활용 수거 장소 또는 필립스 서비스 센터에 가져가 충전식 배터리를 전문적으로 처리하는 것이 좋습니다.

66 한국어

- 전기 및 전자 제품과 충전식 배터리의 분리 수거에 대한 해당 국가의 규정을 준수하십시오. 제품을 올바르게 폐기하면 환경과 인체 건강에 미치는 부정적인 영향을 예방할 수 있습니다.

충전식 배터리 분리

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

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

- 1 도킹 스테이션이 아닌 방 안의 아무 장소에서 로봇 청소기의 작동을 시작하십시오.
- 2 충전식 배터리를 버리기 전에 완전히 방전하려면 충전식 배터리가 방전될 때까지 로봇 청소기를 작동합니다.
- 3 배터리를 뚜껑의 나사를 풀고 뚜껑 (그림 51)을 여십시오.
- 4 충전식 배터리를 꺼내어 분리 (그림 52)하십시오.
- 5 로봇 및 충전식 배터리를 전기 및 전자 제품용으로 분리 수거하십시오.

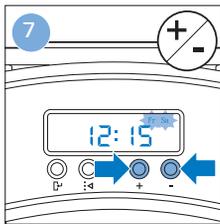
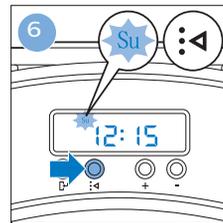
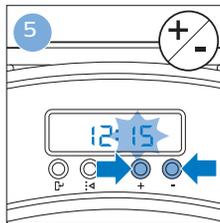
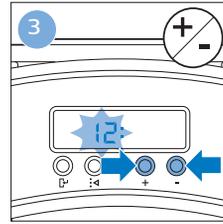
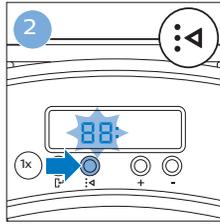
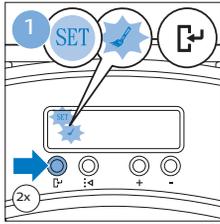
문제 해결

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

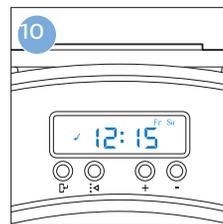
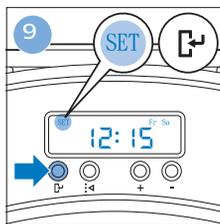
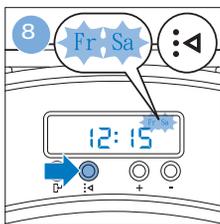
문제 해결

문제점	예상 원인	해결책
시작/중지 버튼을 눌러도 로봇 청소기가 청소를 시작하지 않습니다.	충전식 배터리가 방전되었습니다.	충전식 배터리를 충전하십시오.
청소가 제대로 되지 않습니다.	사이드 브러시 하나 또는 둘 다의 모가 비뚤어지거나 구부러져 있습니다.	하나 또는 여러 개의 브러시를 잠시 따뜻한 물에 담고 평평한 표면 위에서 말린 후 로봇 청소기에 다시 장착합니다. 모가 적절한 형태로 복원되지 않는 경우 사이드 브러시 (보기 '사이드 브러시 교체')를 교체합니다.
	먼지통의 필터가 더럽습니다.	먼지통의 필터를 천 또는 부드러운 칫솔로 청소합니다.진공 청소기의 흡입력을 낮게 설정하여 필터 및 먼지통을 청소할 수도 있습니다.
		브러시나 진공 청소기로도 필터를 청소할 수 없는 경우 필터를 새것으로 교체합니다. 최소 일 년에 한 번은 필터를 교체하는 것이 좋습니다.
	먼지통의 하단에 있는 흡입구가 막혀 있습니다.	흡입구 (보기 '청소 및 유지관리')를 청소하십시오.
	앞바퀴에 머리카락이나 기타 먼지가 끼어 있습니다.	앞바퀴 (보기 '청소 및 유지관리')를 청소하십시오.

문제점	예상 원인	해결책
	로봇 청소기가 매우 어둡거나 광이 나는 표면을 청소하면 낙하 방지 센서가 작동합니다. 이는 로봇 청소기가 비정상적인 패턴으로 움직이는 원인이 됩니다.	시작/중지 버튼을 누른 다음 로봇 청소기가 더 얇은 색상의 바닥으로 이동하도록 합니다. 얇은 색상의 바닥에서도 문제가 계속 발생하는 경우, www.philips.com/support 를 참조하거나 해당 국가의 필립스 서비스 센터로 문의하십시오.
	로봇 청소기가 햇빛이 강하게 반사되는 바닥을 청소하고 있습니다. 이는 낙하 방지 센서를 작동시키며, 청소기가 비정상적인 패턴으로 움직이는 원인이 됩니다.	커튼을 닫아 방으로 들어오는 햇빛을 차단합니다. 또는 햇빛이 덜 비출 때 청소를 시작합니다.
전원 버튼이 빨간색으로 계속 켜지고 디스플레이에는 오류 코드가 표시됩니다.	로봇 청소기에 오류 신호가 표시됩니다.	오류 코드 표에서 코드 (보기 '오류 코드')의 의미를 확인합니다.
로봇 청소기가 원으로 움직입니다.	로봇 청소기가 나선형 모드에 있습니다.	이것은 정상적인 작동입니다. 바닥에 많은 먼지가 감지되어 보다 철저한 청소가 필요한 경우 나선형 모드가 작동할 수 있습니다. 지점 집중 청소 모드는 자동 청소 모드에 포함되어 있습니다. 약 1분 후 로봇 청소기가 일반 청소 패턴을 다시 시작합니다. 리모콘에서 다른 청소 모드를 선택하여 나선형 모드를 중지할 수도 있습니다.
로봇 청소기가 도킹 스테이션을 찾지 못합니다.	로봇 청소기가 도킹 스테이션으로 이동하기 위한 충분한 공간이 없습니다.	도킹 스테이션 (보기 '도킹 스테이션 설치')을 다른 위치에 두도록 합니다.
	로봇 청소기가 도킹 스테이션을 아직 찾고 있습니다.	도킹 스테이션으로 돌아가기까지 약 20분간 기다립니다.
	청소 시간 버튼을 두 번 눌러 로봇 청소기의 자동 도킹 기능을 비활성화했을 수 있습니다. 그런 경우 디스플레이에 도킹 아이콘이 더 이상 표시되지 않고 청소 시간이 완료되면 로봇 청소기가 중지됩니다.	시작/중지 버튼을 5초간 눌러 로봇 청소기를 다시 시작합니다. 도킹 기능이 자동으로 다시 활성화됩니다. 청소 시간 버튼을 두 번 눌러 도킹 기능을 다시 활성화할 수도 있습니다. 디스플레이에 도킹 아이콘이 다시 나타납니다. 로봇을 도킹 스테이션으로 돌아가게 하려면 도킹 버튼을 누릅니다.

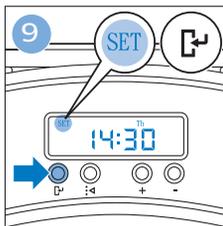
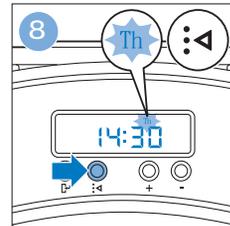
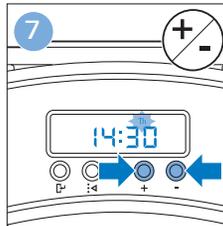
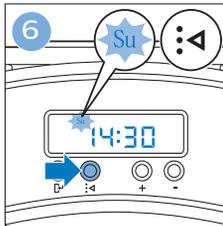
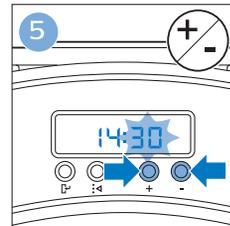
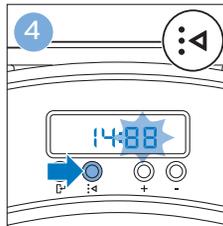
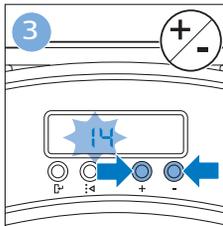
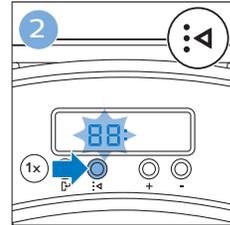
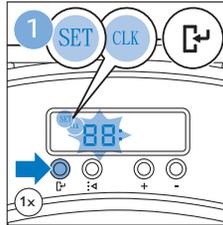


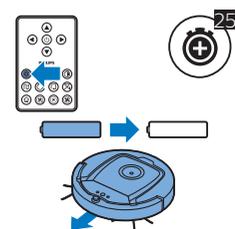
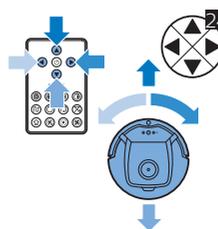
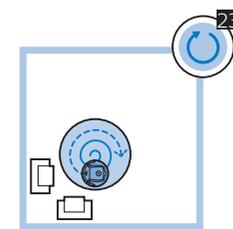
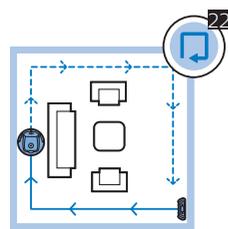
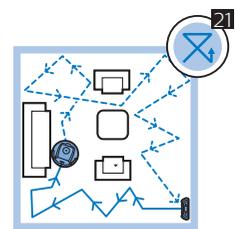
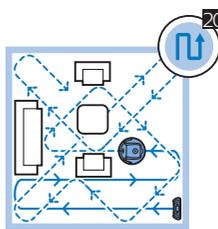
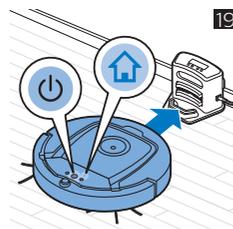
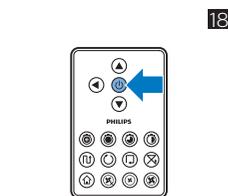
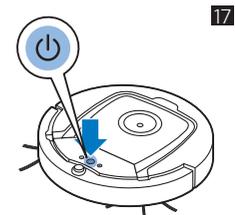
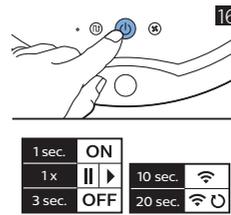
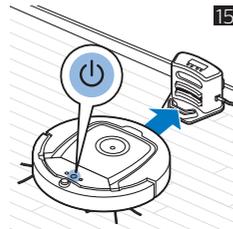
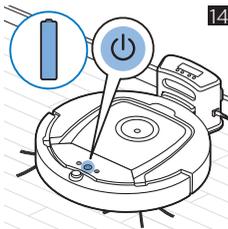
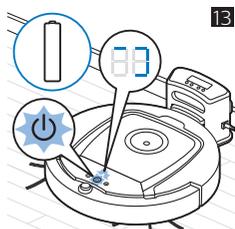
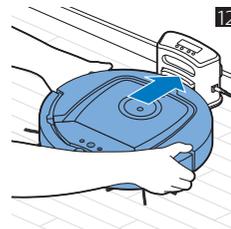
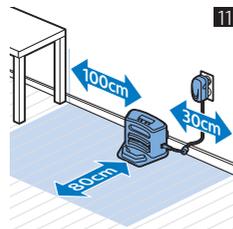
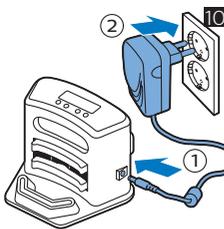
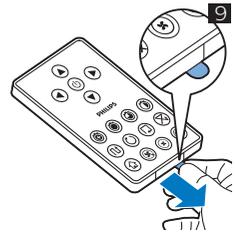
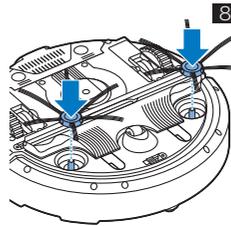
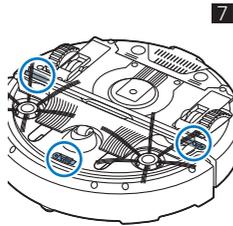
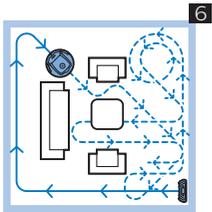
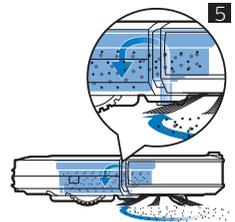
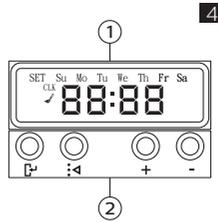
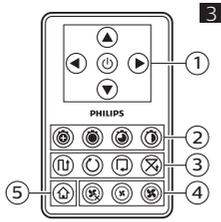
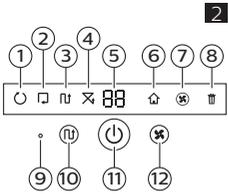
Su	Mo	Tu	We	Th	Fr	Sa
Su	Mo	Tu	We	Th	Fr	Sa
Su	Mo	Tu	We	Th	Fr	Sa
Su	Mo	Tu	We	Th	Fr	Sa
Su	Mo	Tu	We	Th	Fr	Sa

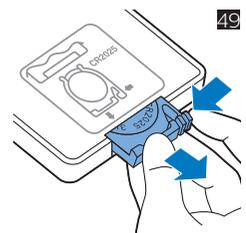
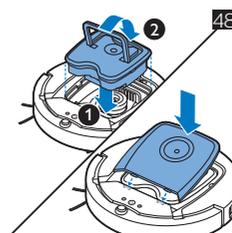
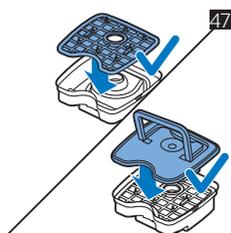
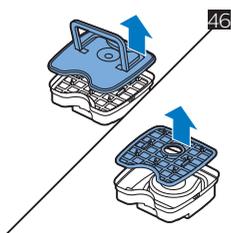
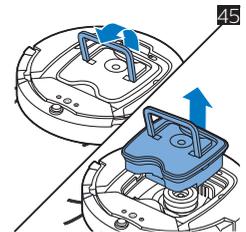
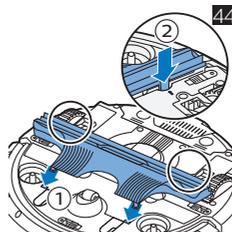
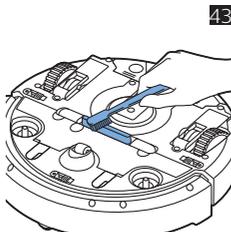
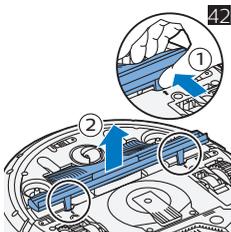
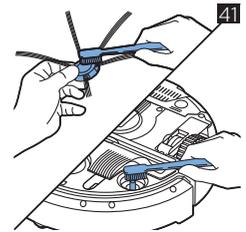
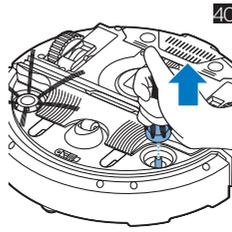
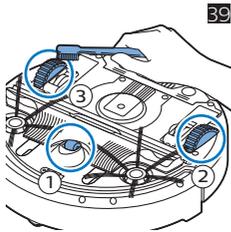
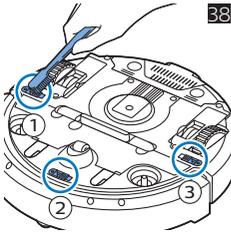
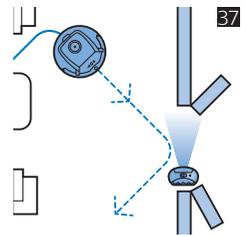
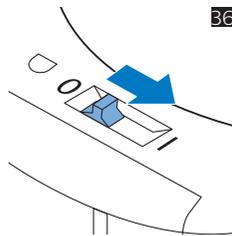
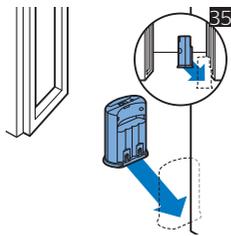
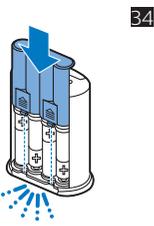
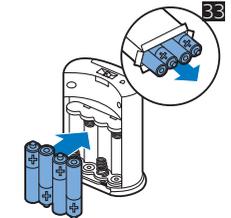
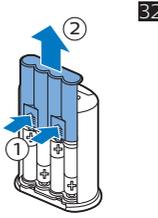
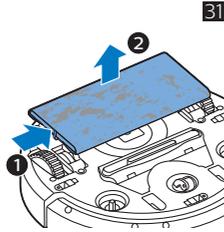
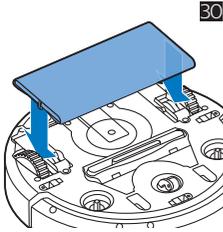
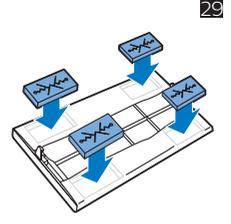
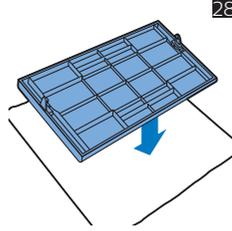
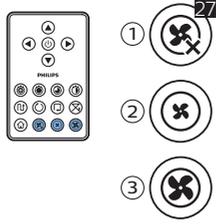
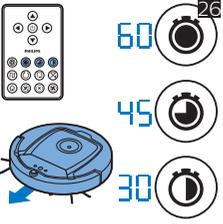


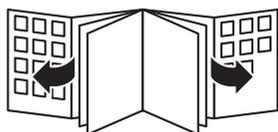
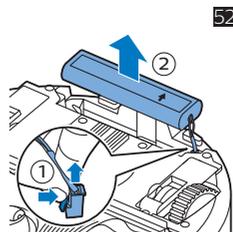
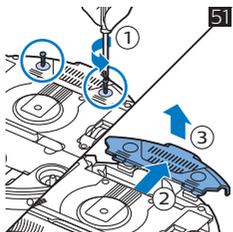
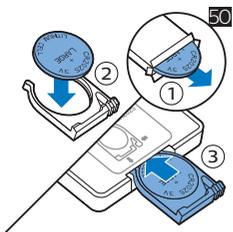


	Select
	Plus
	Min
	Set









© 2018 Koninklijke Philips N.V.
All rights reserved
4222.003.4342.2 (7/5/2018)



>75% recycled paper
>75% papier recyclé