

Guide d'installation et d'utilisation

Manuale d'installazione e uso

Instrucciones de uso e instalación

Guia de instalação e de utilização

Installation and user guide

Installatie en Gebruiksaanwijzing

Installation und Bedienungsanleitung



07/2017



EXTEL TV 

- Dernière version de la notice téléchargeable en couleur sur :
- Última versión del manuale scaricabile a colori all'indirizzo:
- Última versión de las instrucciones descargables en color en:
- Última versão do manual para download a cores em:
- The latest version of the instructions in colour is downloadable from:
- Laatste versie van de downloadbare handleiding in kleur:
- Die aktuelle Version ist als Download in Farbe hier erhältlich:

www.cfi-extel.com



Fig. 1

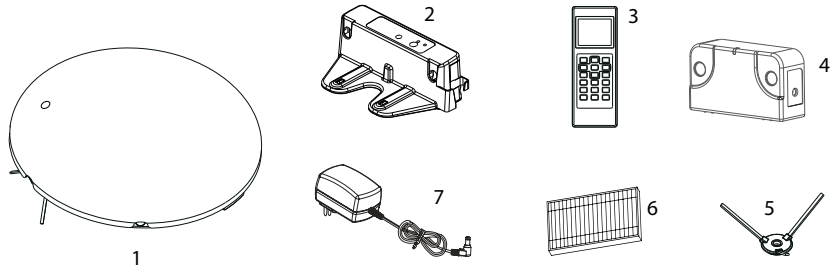


Fig. 2

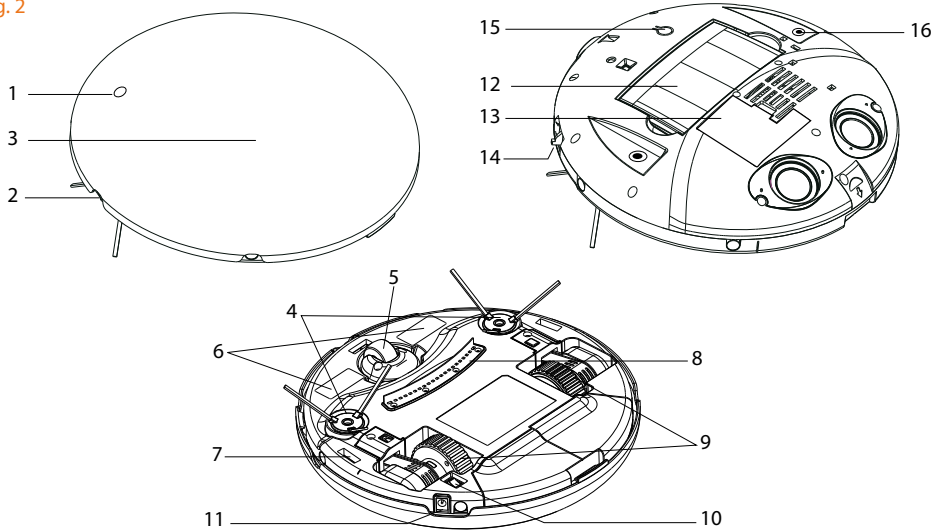


Fig. 3

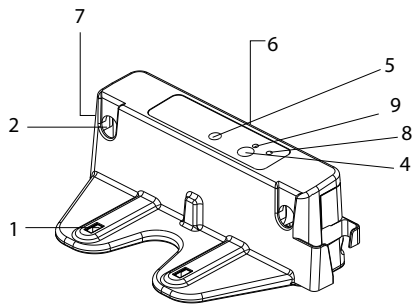


Fig. 4

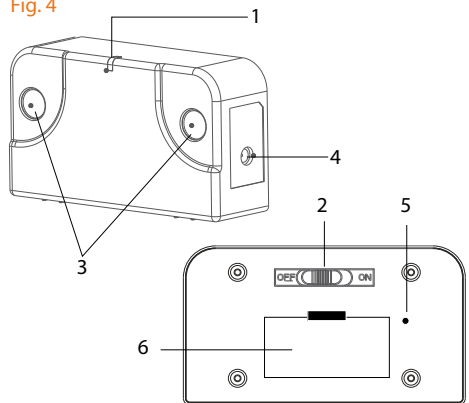


Fig. 5

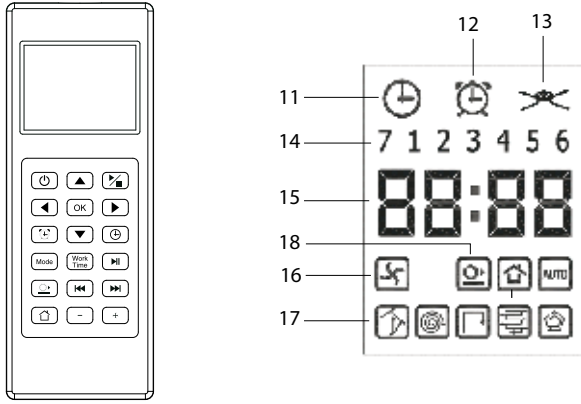


Fig. 6

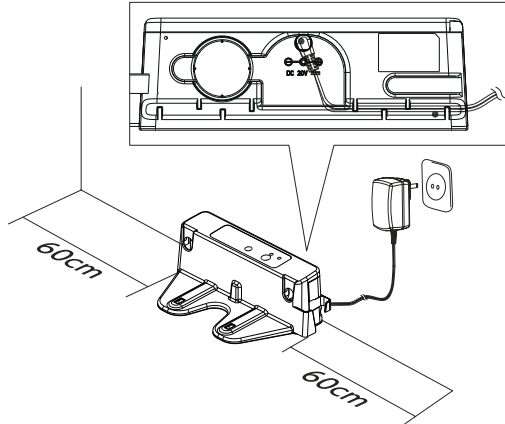


Fig. 7

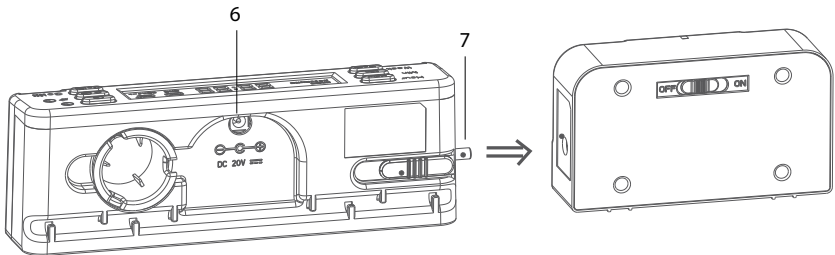


Fig. 8

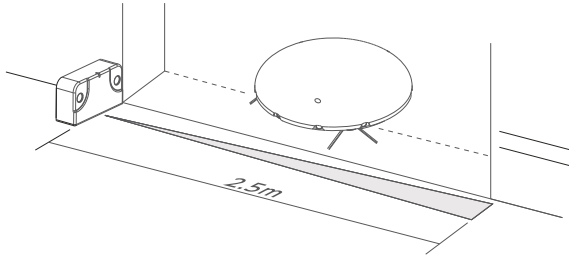


Fig. 9

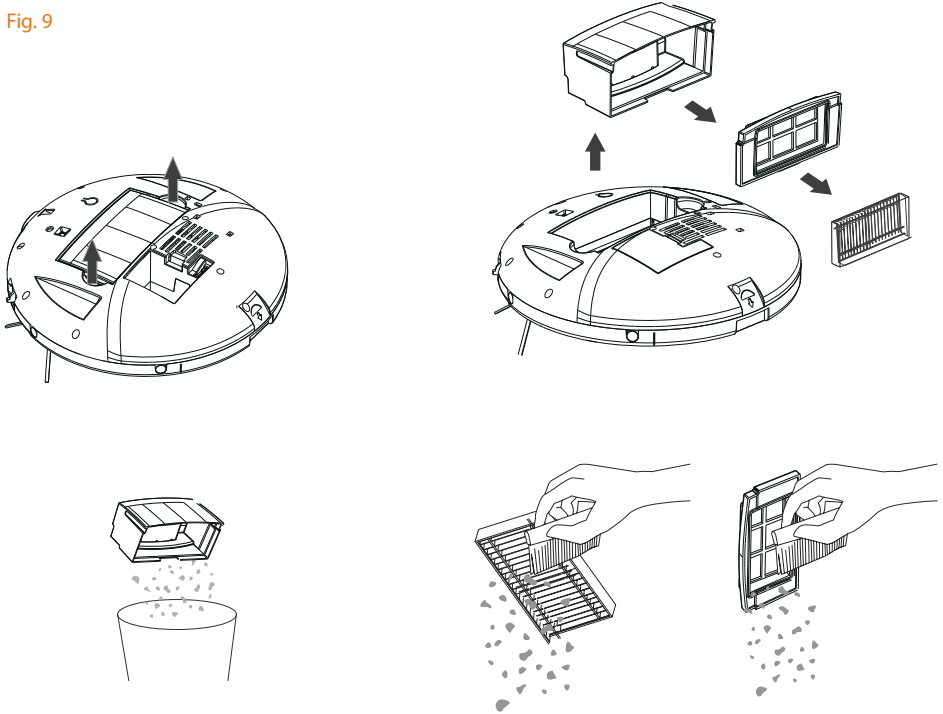


Fig. 10

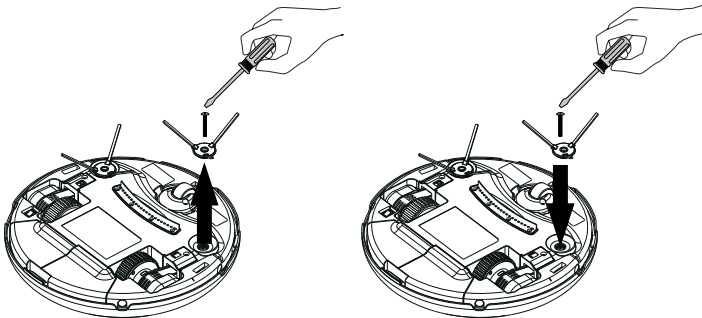


Fig. 11

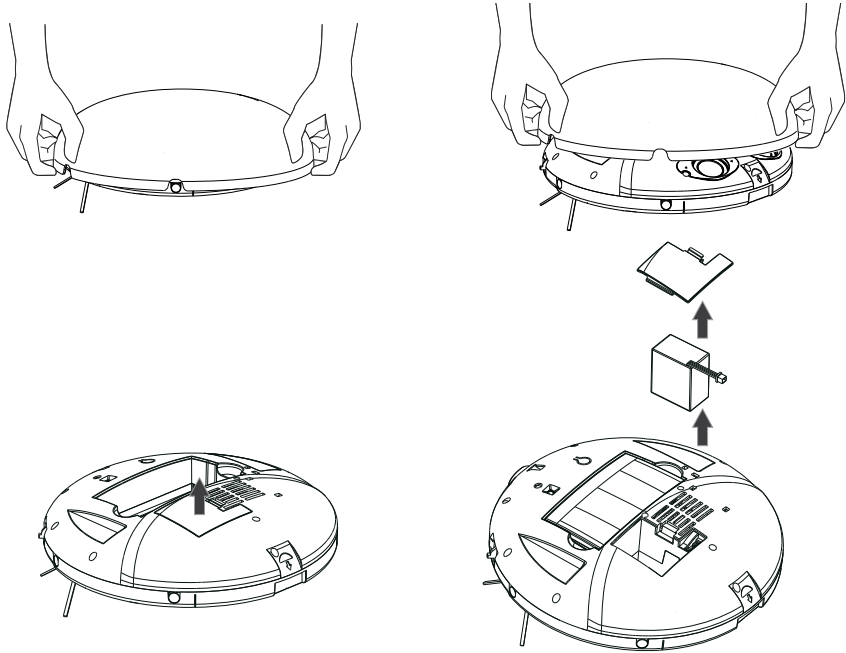
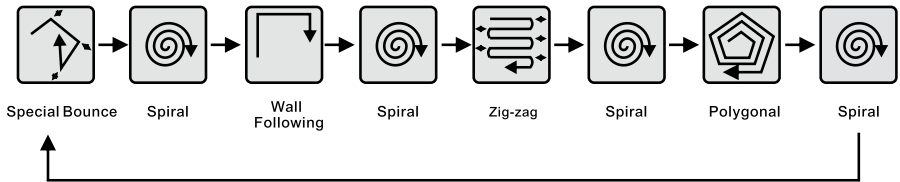


Fig. 12



1	CONSIGNES DE SÉCURITÉ	p.2
2	DESRIPTIF	p.2
3	NOMENCLATURE	p.3
	a. Aspirateur robot	
	b. Base de recharge automatique	
	c. Mur virtuel	
	d. Télécommande de programmation	
4	INSTALLATION ET ENTRETIEN	p.4
	a. Première mise en charge et rechargement manuel	
	b. Mise en place de la base de recharge et du robot	
	c. Mise en place du mur virtuel	
	d. Mise en place de la télécommande	
	e. Vidage du bac de récupération de poussières	
	f. Remplacement des brosses latérales usagées	
	g. Démontage de la batterie rechargeable	
5	MODE D'EMPLOI	p.7
	a. Démarrage et arrêt manuel de votre robot	
	b. Démarrage et arrêt de votre robot par télécommande	
	c. Démarrage automatique de votre robot après recharge	
	d. Programmation d'un démarrage automatique d'un cycle de nettoyage	
	e. Programmation de la durée d'un cycle de nettoyage	
	f. Programmation du mode de nettoyage	
	g. Programmation du mode de détection d'obstacle	
6	CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	p.8
	a. Robot aspirateur	
	b. Base de recharge	
	c. Mur virtuel	
	d. Télécommande de programmation	
	e. Alimentation	
7	OPTIONS	p.9
8	ASSISTANCE TECHNIQUE - GARANTIE	p.9
9	MESURES DE SÉCURITÉ	p.10

I. CONSIGNES DE SÉCURITÉ

Important !

- Veuillez lire le manuel d'utilisation soigneusement avant d'installer ou d'utiliser ce produit.
- Si vous installez ce produit pour d'autres, pensez à laisser le manuel ou une copie à l'utilisateur final.

Avertissement :

- Les différents éléments ne devront être démontés que par un technicien autorisé.

Mesures de sécurité :

- Pour une exploitation en toute sécurité de ce système, il est essentiel que les installateurs, utilisateurs et techniciens suivent toutes les procédures de sûreté décrites dans ce manuel.
- Des avertissements spécifiques et des symboles d'attention sont indiqués sur les éléments si nécessaire.
- Lors du nettoyage ou le remplacement des brosses, batteries ou toute autre accessoire, il est impératif de mettre votre produit hors tension.
- La nature des sols (matière, couleur, ...) pouvant altérer les performances des capteurs, supprimer les zones dangereuses (cheminée, matériau combustible, liquide, ...) ainsi que les zones de chute (mezzanine, escalier haut, ...) de la zone de nettoyage.
- N'utiliser le robot qu'à des fins de nettoyage domestique. Par conséquent, ne pas l'utiliser dans un grenier, sous-sol, garde-meuble ou encore ne pas aspirer des résidus de travaux (sciure, plâtre, ...).

Note : Veiller à respecter toutes les consignes d'utilisation et mesures de sécurité contenu dans cette notice. En cas de non-respect de l'une d'elle, CFI-Extel se désengage et décline toute responsabilité concernant tout dommage sur les biens ou personnes.

2. DESCRIPTIF (fig. 1)

1. Aspirateur robot (incluant 2 brosses latérales et 1 bac de récupération de poussière)
2. Base de recharge automatique
3. Télécommande de programmation
4. Mur virtuel
5. Brosse latérale supplémentaire x 1
6. Filtre HEPA supplémentaire x 1
7. Alimentation enfichable

Généralité

L'aspirateur robot Extel EasyMate Floor 300 est un aspirateur autonome grâce à sa programmation sur 7 jours et sa base de recharge lui permettant de faire votre ménage sans aucune action de votre part. Sa petite taille lui permet de se faufiler partout tout en évitant les chutes et les obstacles. Ses 2 brosses latérales combinés à son aspiration vous garantissent d'attraper la poussière dans tous les recoins de votre logement afin d'assurer un entretien impeccable au quotidien.

L'utilisation de l'aspirateur robot Extel EasyMate Floor 300 est exclusivement conseillé pour un usage en intérieur. Il peut nettoyer différent type de sols comme le parquet, le linoléum, la moquette et les tapis fins ou encore le carrelage.

Précautions d'utilisation de votre robot Extel EasyMate

- Utiliser uniquement les alimentations électriques (adaptateur, batterie, ...) fournis avec votre robot.
- Garder votre robot à distance des sources de chaleur ou produits inflammables.
- En cas de non-utilisation prolongée de votre robot, penser à retirer la batterie et à stocker les éléments dans un endroit sec et tempéré ou à recharger les batteries au moins une fois par mois.
- Veiller à ne pas laisser d'objets fragiles, électriques ou flexibles dans la zone d'activité de votre robot.
- Veiller à éloigner toutes substances liquides de la zone d'activité du robot.

- Ne pas utiliser votre robot en extérieur ou dans des pièces humides telles que salle de bain.
- Ne pas utiliser votre robot pour aspirer des éléments en combustion, fumant ou encore humide.
- Ne pas obstruer les trous de ventilation pour garantir le bon fonctionnement de votre robot.
- Ne pas poser d'objet, de personne ou tout autre élément sur le robot.
- Ce robot n'est pas un jouet et doit donc être utilisé exclusivement à des fins de nettoyage.

3. NOMENCLATURE (fig. 2)

a) Aspirateur robot (fig 2)

1. Récepteur infrarouge & Indicateur LED / rouge clignotant : batterie faible / bleu clignotant : batterie en charge / bleu : batterie 100% chargée / rouge : erreur
2. Détecteur d'obstacle par ultrason (x7)
3. Capot
4. Brosses latérales (x2)
5. Roulette
6. Contact de recharge pour base
7. Capteurs anti-chute (x3)
8. Bouche d'aspiration
9. Roues motorisées (x2)
10. Bouton marche/arrêt de l'aspirateur robot
11. Prise pour fiche 20V DC de l'adaptateur (adaptateur à raccorder uniquement sur une installation conforme aux normes en vigueur : NFC 15 100 pour la France)
12. Bac de récupération de la poussière + filtre HEPA
13. Trappe de la batterie rechargeable
14. Détecteur d'obstacle mécanique (x2)
15. Bouton d'appairage
16. Aimant pour fixation capot (x2)

b) Base de recharge automatique (fig 3&7)

1. Contact pour recharge robot (x2)
2. Capteur ultrasonique (x2)
4. Bouton démarrage automatique : lors de l'appui sur ce bouton, le robot démarrera automatiquement dès que la batterie sera chargée à 100%
5. Bouton d'appairage
6. Prise pour fiche 20V DC de l'adaptateur (adaptateur à raccorder uniquement sur une installation conforme aux normes en vigueur : NFC 15 100 pour la France)
7. Fiche 3,6V DC pour recharge mur virtuel
8. Indicateur LED ON/OFF / bleu : base relié au réseau électrique
9. Indicateur LED démarrage automatique / vert : démarrage automatique activé










c) Mur virtuel (fig 4)

1. Indicateur LED ON/OFF / bleu : ON
2. Switch ON/OFF
3. Capteur ultrasonique (x2)
4. Prise pour fiche 3,6V DC de l'adaptateur (7-fig.7)
5. Bouton d'appairage
6. Trappe pour piles

Note : Le mur virtuel peut être alimenté par des batteries LR06 rechargeables via la base de recharge ou par des piles LR06.

Attention : ne jamais recharger des piles (risque d'explosion).

d) Télécommande de programmation (fig 5)

1. Bouton  : permet d'allumer et éteindre l'écran LCD de la télécommande
2. Flèches (x4) : permet de déplacer le robot dans la direction voulue
3. Bouton  : permet de valider dans un menu
4. Bouton  : permet de démarrer et d'arrêter le robot
5. Bouton  : permet de régler l'heure de la télécommande
6. Bouton  : permet de définir le temps de fonctionnement du robot (30/60/100minutes)
7. Bouton  : permet de programmer le démarrage automatique de votre robot sur 7 jours
8. Bouton  : permet de définir le mode de fonctionnement de votre robot
9. Bouton  : permet de définir le mode de détection d'obstacle de votre robot
10. Bouton  : permet de demander à votre robot de retourner à sa base
11. Icône de réglage horaire
12. Icône de Programmation horaire
13. Icône de Temps de cycle
14. Chiffre indiquant le jour de la semaine (1=lundi, 2=mardi, 3=mercredi, 4=jeudi, 5=vendredi, 6=samedi, 7=dimanche)
15. Heure
16. Mode aspiration actif (non modifiable pour cette version)
17. Icône de détection d'obstacle par ultrason
18. Icône de mode de nettoyage (détail fig.12)

4. INSTALLATION ET ENTRETIEN

a) Première mise en charge et rechargement manuel

1. Assurez-vous que le bouton marche/arrêt (10-fig 2) est sur la position 0 (arrêt).
2. Insérer la fiche 20V DC de l'adaptateur dans la prise de l'aspirateur (11-fig 2) prévue à cette effet.
3. Insérer l'adaptateur enfichable dans une prise 230V AC – 50Hz.
4. Mettez le bouton marche/arrêt (10-fig 2) est sur la position 1 (marche). L'indicateur LED (1-fig 2) clignote en bleu et le robot émet un bip court pour signaler que votre robot est en charge.
5. Lorsque l'indicateur LED (1-fig 2) est bleu et que le robot émet 3 bips courts, votre robot est complètement chargé. Vous pouvez donc désormais remettre le bouton marche/arrêt (10-fig 2) sur la position 0 (arrêt) et débrancher l'adaptateur enfichable de sa prise, puis retirer la fiche 20V DC de votre robot.


Conseil : Le temps de charge moyen de votre robot est de 2 heures pour une autonomie de 100 minutes. Lors de la première charge de l'appareil, il est fortement conseillé de laisser l'appareil chargé pendant au moins 6 heures avant la première utilisation afin de s'assurer que la batterie est complètement rechargée.

b) Mise en place de la base de recharge et du robot (fig 6)

Mise en place de la base de recharge :

1. Positionner la base de recharge sur un sol plat et contre un mur. Veiller à laisser un espace de 60cm minimum à droite et à gauche de la base de recharge pour assurer son bon fonctionnement.
2. Insérer la fiche 20V DC de l'adaptateur dans la prise au dos de la base de recharge (6-fig 7) prévue à cet effet.
3. Insérer l'adaptateur enfichable dans une prise 230V AC – 50Hz. L'indicateur LED ON/OFF (8-fig 3) de la base de recharge s'allume en bleu pour signaler son bon fonctionnement.

Test de la base de recharge :

1. Assurez-vous que la batterie du robot est chargée puis positionner le bouton marche/arrêt (10-fig 2) du robot sur la position 1 (marche).
2. Déposer le robot à 1m de la base recharge. Le robot démarrera automatiquement son nettoyage.
3. Appuyer sur le bouton  de la télécommande en dirigeant la télécommande vers le récepteur infrarouge (1-fig 2) du robot. L'aspiration et les brosses latérales du robot s'arrêtent et le robot retourne à sa base pour se recharger. Lorsque le robot atteint sa base, l'indicateur LED (1-fig 2) clignote en bleu et le robot émet un bip court pour signaler le début de la charge. Si le robot ne retourne pas à sa base après quelques minutes, vérifier la mise en place de la base de recharge et procéder à une procédure d'appairage.

Appairage du robot avec la base de recharge:

Note : l'appairage du robot avec la base de recharge est une procédure réalisée en usine. Elle peut malgré tout être nécessaire en cas de défaut ou de remplacement de la base de recharge.

1. Assurez-vous que le robot n'est pas en charge et retirer le capot (3-fig 2) du robot en tirant dessus tout en maintenant la base du robot.
2. Positionner le bouton marche/arrêt (10-fig 2) du robot sur la position I (marche). Ne pas déposer le robot sur le sol pour éviter qu'il ne démarre un cycle de nettoyage.
3. Appuyer sur le bouton d'appairage du robot (15-fig 2). L'indicateur LED (1-fig 2) clignote en bleu et rouge et le robot émet un bip long.
4. Au moment où l'indicateur LED (1-fig 2) est rouge, appuyer de nouveau sur le bouton d'appairage du robot (15-fig 2). L'indicateur LED (1-fig 2) clignote maintenant uniquement en rouge et le robot émet un bip court.
5. Appuyer sur le bouton d'appairage de la base recharge (5-fig 3) pendant 3 secondes. Un long bip confirme l'appairage du robot avec la base de recharge.
6. Appuyer sur le détecteur d'obstacle gauche mécanique du robot (14-fig 2) pendant 3 secondes pour sauvegarder le réglage et quitter le mode appairage. Le robot émet un bip court pour confirmer.
7. Remettre le capot (3-fig 2) du robot.

c) Mise en place du mur virtuel

Rechargement du mur virtuel (fig. 7):

Attention : procédez **uniquement pour des batteries rechargeables LR06**, jamais pour des piles (risque d'explosion).

1. Positionner le switch ON/OFF (2-fig 4) sur la position OFF.
2. Faire sortir la fiche 3,6V (7-fig 7) du côté de la base de recharge en vous assurant d'aller jusqu'à la butée.
3. Insérer la fiche 3,6V (7-fig 7) dans la prise (4-fig 4) du mur virtuel prévue à cet effet. L'indicateur LED (1-fig 4) clignote 3 fois en bleu pour signaler que le chargement est en cours.
4. Lorsque l'indicateur LED (1-fig 4) du mur virtuel est bleu, la batterie est chargée à 100%. Retirer le mur virtuel de la fiche et rentrer la fiche 3,6V dans la base de recharge (7-fig 7).

Note : Lorsque la batterie du mur virtuel est faible, l'indicateur LED (1-fig 4) clignote en bleu. Recharger le mur virtuel. Afin de garantir une autonomie plus longue, le mur virtuel embarque un mode veille automatique qui démarre lorsque le robot ne fonctionne pas. Le mur virtuel sortira du mode veille automatiquement lorsque le robot démarre un nouveau cycle de nettoyage.

Mise en place du mur virtuel (fig. 8):

1. Positionner le switch ON/OFF (2-fig 4) sur la position ON.
2. Positionner le mur virtuel le long d'un mur en fonction de vos besoins. Il génère une barrière invisible d'une longueur maximum de 2,5m.

Attention : Ne pas positionner le mur virtuel à moins d'1m de la base de recharge lorsque le robot est en fonctionnement afin de ne pas perturber son bon fonctionnement.

Appairage du mur virtuel avec le robot:

Note : l'appairage du robot avec le mur virtuel fourni est une procédure réalisée en usine. Elle peut malgré tout être nécessaire en cas de défaut ou de rajout d'un mur virtuel (option).












1. Assurez-vous que le robot n'est pas en charge et retirer le capot (3-fig 2) du robot en tirant dessus tout en maintenant la base du robot.
2. Positionner le bouton marche/arrêt (10-fig 2) du robot sur la position I (marche). Ne pas déposer le robot sur le sol pour éviter qu'il ne démarre un cycle de nettoyage.
3. Appuyer sur le bouton d'appairage du robot (15-fig 2). L'indicateur LED (1-fig 2) clignote en bleu et rouge et le robot émet un bip long.
4. Au moment où l'indicateur LED (1-fig 2) est rouge, appuyer de nouveau sur le bouton d'appairage du robot (15-fig 2). L'indicateur LED (1-fig 2) clignote maintenant uniquement en rouge et le robot émet un bip court.
5. Appuyer sur le bouton d'appairage du mur virtuel (5-fig.4). Un long bip confirme l'appairage du mur virtuel avec le robot.

- Appuyer sur le détecteur d'obstacle gauche mécanique du robot (14-fig 2) pendant 3 secondes pour sauvegarder le réglage et quitter le mode appairage. Le robot émet un bip court pour confirmer.
- Remettre le capot (3-fig 2) du robot.

Remarque :

- Le nombre de murs virtuels pouvant être appairé à un robot n'a pas de limitations.
- Un mur virtuel ne peut être associé qu'à un seul robot.

d) Mise en place de la télécommande

- Mettez en place les 2 piles AAA (LR 03) dans le compartiment à pile de la télécommande.
- Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour allumer l'écran LCD.
- Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour rentrer dans le mode de programmation de l'horloge.
- Les 2 chiffres de l'heure clignotent. Utiliser les boutons  et  de la télécommande pour régler l'heure.
- Appuyer sur le bouton  pour valider et passer au réglage des minutes. Utiliser les boutons  et  pour régler les minutes.
- Appuyer sur le bouton  pour valider et passer au réglage du jour de la semaine. Utiliser les boutons  et  pour faire défiler le chiffre jusqu'à la valeur voulue (1=lundi, 2=mardi, 3=mercredi, 4=jeudi, 5=vendredi, 6=samedi, 7=dimanche).
- Appuyer sur le bouton  pour sauvegarder les réglages.

Attention : la télécommande utilise une technologie infrarouge. Veiller à ne pas la diriger vers vos yeux ou ceux d'une autre personne. Afin d'assurer la bonne transmission de l'information, veiller à toujours viser le récepteur infrarouge (1-fig 2) du robot lors de l'appui sur un bouton. Lors de chaque envoi d'information, le robot émet un bip pour confirmer la réception de l'information, si ce n'est pas le cas, recommencer la procédure en suivant les instructions de ce manuel.

e) Vidage du bac de récupération de poussières (fig. 9)

- Assurez-vous que le bouton marche/arrêt (10-fig 2) est sur la position 0 (arrêt).
- Retirer le capot (3-fig 2) du robot en tirant dessus tout en maintenant la base du robot.
- Soulever le bac de récupération de poussière (12-fig 2) vers le haut.
- Retirer le capot du bac de récupération de poussière (partie grise) en veillant à ne pas renverser la poussière sur le sol.
- Vider le bac de récupération de poussière dans une poubelle. Si nécessaire, vous pouvez nettoyer à l'eau claire le bac de récupération de poussière en veillant à bien le sécher à l'aide d'un chiffon sec.
- Retirer le filtre HEPA et nettoyer le à l'aide d'une brosse à poil souple.
- Repositionner le filtre HEPA et le capot du bac de récupération de poussière.
- Repositionner le bac de récupération de poussière en veillant à bien l'enfoncer dans son logement.
- Remettre le capot (3-fig 2) du robot.

Conseil : Veiller à vider le bac de récupération de poussière au moins une fois par semaine pour assurer le bon fonctionnement de votre robot. Veiller à remplacer régulièrement le filtre HEPA par un neuf afin d'assurer une bonne aspiration.

Attention : Ne pas utiliser de brosse à poils durs pour nettoyer le filtre HEPA. Veiller à bien sécher l'ensemble des éléments avant la prochaine utilisation.

f) Remplacement des brosses latérales usagées (fig. 10)

- Assurez-vous que le bouton marche/arrêt (10-fig 2) est sur la position 0 (arrêt).
- Dévisser la vis tenant la brosse centrale.
- Retirer et remplacer par une neuve la brosse latérale.
- Revisser la vis tenant la brosse centrale.

g) Démontage de la batterie rechargeable (fig. 11)

1. Assurez-vous que le bouton marche/arrêt (10-fig 2) est sur la position 0 (arrêt) et que l'alimentation enfichable est déconnectée du robot.
 2. Retirer le capot (3-fig 2) du robot en tirant dessus tout en maintenant la base du robot.
 3. Déclipser la trappe de la batterie rechargeable (13-fig 2).
 4. Déclipser le connecteur de la batterie en veillant à ne pas endommager les connections électriques.
- Pour remonter la batterie, suivre cette procédure dans le sens inverse.




5. MODE D'EMPLOI

a) Démarrage et arrêt manuel de votre robot



1. Mettre le bouton marche/arrêt (10-fig 2) sur la position 1 (marche).
2. Poser le robot sur le sol dans la zone à nettoyer. Il démarrera automatiquement après 3 secondes.
3. Lorsque vous voulez arrêter votre robot, soulever le du sol. Il s'arrêtera automatiquement après 3secondes.
4. Mettre le bouton marche/arrêt (10-fig 2) sur la position 0 (arrêt).

Note : A tout moment, vous pouvez déplacer votre robot manuellement en pointant la télécommande vers le récepteur infrarouge (1-fig 2) et en appuyant sur l'un des 4 boutons Flèches (2-fig 5). Le cycle de nettoyage reprendra automatiquement par la suite.

b) Démarrage et arrêt de votre robot par télécommande











1. Mettre le bouton marche/arrêt (10-fig 2) sur la position 1 (marche).
2. Poser le robot sur sa base de recharge automatique. L'indicateur LED (1-fig 2) clignote en bleu pour signaler le chargement.
3. Appuyer sur le bouton  de la télécommande tout en visant le récepteur infrarouge (1-fig 2) pour démarrer un cycle de nettoyage. Le robot émet un bip pour confirmer le démarrage. Le robot retournera automatiquement à sa base lorsque le cycle de nettoyage sera terminé ou lorsque la batterie sera déchargée. Vous pouvez stopper votre robot à tout moment en appuyant sur le bouton  de la télécommande (le robot bip 2 fois pour confirmer) ou lui demander de retourner à sa base en appuyant sur le bouton  de la télécommande (le robot émet un bip pour confirmer).

c) Démarrage automatique de votre robot après recharge




1. Assurez-vous que le robot est en charge sur la base de recharge.
2. Appuyer sur le bouton démarrage automatique (4-fig 3) de la base de recharge. L'indicateur LED démarrage automatique (9-fig 3) s'allume en vert. Le robot démarrera automatiquement pour un cycle de nettoyage lorsque la batterie sera chargée à 100%. Le robot retournera automatiquement à sa base lorsque le cycle de nettoyage sera terminé ou lorsque la batterie sera déchargée. Vous pouvez stopper votre robot à tout moment en appuyant sur le bouton  de la télécommande ou lui demander de retourner à sa base en appuyant sur le bouton  de la télécommande.

d) Programmation d'un démarrage automatique d'un cycle de nettoyage



Note : le réglage de l'horloge est à réaliser obligatoirement avant le programmation d'un démarrage automatique.

1. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour allumer l'écran LCD.
2. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour rentrer dans le mode de programmation de l'horloge.
3. Les 2 chiffres de l'heure clignotent. Utiliser les boutons  et  de la télécommande pour régler l'heure de démarrage automatique.
4. Appuyer sur le bouton  pour valider et passer au réglage des minutes. Utiliser les boutons  et  pour régler les minutes de démarrage automatique.
5. Pour chaque jour de la semaine (7=dimanche, 1=lundi, 2=mardi, 3=mercredi, 4=jeudi, 5=vendredi, 6=samedi), appuyer sur le bouton  pour demander le démarrage automatique du jour spécifique ou appuyer sur le bouton  pour passer au jour suivant.
6. Lorsque les 7 jours ont été programmés, appuyer sur le bouton  pour sauvegarder les réglages tout en visant le récepteur infrarouge (1-fig 2). Le robot émet un bip long pour confirmer l'enregistrement de la programmation.

e) Programmation de la durée d'un cycle de nettoyage





1. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour allumer l'écran LCD.
2. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour afficher la durée du cycle actuellement sélectionnée.
3. Appuyer de nouveau sur le bouton  de la télécommande pour sélectionner la durée souhaitée (1=30minutes, 2=60minutes, 3=100minutes). Lors de chaque appui, le robot émet un bip pour confirmer le changement de durée.

f) Programmation du mode de nettoyage

1. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour allumer l'écran LCD. L'écran affiche le mode de nettoyage actuellement sélectionné.
2. Appuyer de nouveau sur le bouton  de la télécommande pour sélectionner le mode de nettoyage souhaité. Lors de chaque appui, le robot émet un bip pour confirmer le changement de mode.

Note : 5 modes de nettoyage sont disponibles pour couvrir toutes les configurations. Un sixième mode « Auto » génère une combinaison des 5 modes standards pour optimiser la couverture de votre zone de nettoyage par votre robot (voir fig. 12).

g) Programmation du mode de détection d'obstacle

1. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour allumer l'écran LCD. L'écran affiche le mode de nettoyage actuellement sélectionné.
2. Appuyer sur le bouton  de la télécommande pour activer le mode détection par ultrason. Ce mode permet au robot d'anticiper les obstacles et de ralentir sa course pour ne pas casser des objets sur son trajet. L'icône  apparaît sur l'écran LCD et le robot émet un bip pour confirmer.
3. Appuyer de nouveau sur le bouton  de la télécommande pour désactiver le mode de détection par ultrason.

Conseil : pour une meilleure expérience du produit, il est fortement conseillé d'utiliser le mode de détection par ultrason.

6. CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

a) Robot aspirateur (EASYMATE Floor 300)

Référence : 330000
Alimentation : 20V DC
Consommation : 1000 mA
Volume bac de récupération de poussière : 0,25 l
Dimensions : 70x270x270 mm
Niveau sonore : <60db

b) Base de recharge

Référence : 850000
Alimentation : 20V DC
Consommation : 1000 mA
Dimensions : 75x230x125 mm

c) Mur virtuel

Référence : 330001
Alimentation : 3,6V DC (ou 2x piles AA LR06 ou 2 batteries rechargeables LR06, fournies)
Consommation : 350 mA
Dimensions : 75x130x40 mm

d) Télécommande de programmation

Référence : 890000
Alimentation : 2x piles AAA LR03 (fournies)
Dimensions : 145x53x12 mm

e) Alimentation

Référence : 830000

Adaptateur 100-240V 0,8A AC / 20V 1000mA DC

7. OPTIONS

Mur virtuel supplémentaire (réf. 330001)


Kit de 2 brosses latérales et 1 filtre HEPA (réf. 330002)

8. ASSISTANCE TECHNIQUE - GARANTIE

Panne	Cause	Solution
<ul style="list-style-type: none">• Aucune fonction	<ul style="list-style-type: none">• Pas d'alimentation• Entretien nécessaire• Batterie vide	<ul style="list-style-type: none">• Vérifier que le bouton marche/arrêt est sur la position marche I• Vérifier que les brosses latérales sont bien nettoyées• Vérifier que le bac de récupération de poussière est vide• Recharger la batterie
<ul style="list-style-type: none">• Bruit inhabituel lors du fonctionnement	<ul style="list-style-type: none">• Entretien nécessaire	<ul style="list-style-type: none">• Vérifier que les brosses latérales sont bien nettoyées• Vérifier que le bac de récupération de poussière est vide• Vérifier qu'aucun objet ou obstacle n'empêche la rotation des roues
<ul style="list-style-type: none">• Robot ne démarrant automatiquement	<ul style="list-style-type: none">• Mauvaise programmation	<ul style="list-style-type: none">• Vérifier que la fonction « Auto » est activée• Vérifier que la programmation horaire et que l'horloge sont correctement paramétrées.
<ul style="list-style-type: none">• Robot éteint au milieu d'une pièce, ne retournant pas à sa base automatiquement	<ul style="list-style-type: none">• Position de la base• Erreur appairage	<ul style="list-style-type: none">• Vérifier qu'aucun mur virtuel ou obstacle n'est présent autour de la base• Mettre la base dans une zone facilement accessible• Recommencer la procédure d'appairage base/robot
<ul style="list-style-type: none">• Robot allant en arrière en permanence	<ul style="list-style-type: none">• Détecteur d'obstacle bloquée	<ul style="list-style-type: none">• Vérifier que le détecteur d'obstacle n'est pas bloqué par un corps étranger• Nettoyer à l'aide d'un chiffon sec les détecteurs ultrasoniques de l'ensemble des éléments.
<ul style="list-style-type: none">• Robot tombant dans les escaliers	<ul style="list-style-type: none">• Capteur antichute obs-trué	<ul style="list-style-type: none">• Nettoyer les capteurs antichute à l'aide d'un coton-tige humidifié à l'eau claire
<ul style="list-style-type: none">• Robot éteint au milieu d'une pièce	<ul style="list-style-type: none">• Perte base	<ul style="list-style-type: none">• Mettre la base dans une zone facilement accessible
<ul style="list-style-type: none">• LED rouge allumée, robot en erreur	<ul style="list-style-type: none">• Bac plein• Filtre encrassé	<ul style="list-style-type: none">• Vider le bac.• Changer le filtre si encrassé.• Eteindre le robot puis éliminer l'erreur.
<ul style="list-style-type: none">• Robot tournant sur lui-même avant de se mettre en erreur	<ul style="list-style-type: none">• Blocage de la roue avant	<ul style="list-style-type: none">• Éliminer le point de blocage de la roue• Nettoyer la roue

CONDITION DE GARANTIE : Cet appareil est garanti, pièces et main d'œuvre dans nos ateliers. La garantie ne couvre pas : les consommables (piles, batteries, etc.) et les dégâts occasionnés par : mauvaise utilisation, mauvaise installation, intervention extérieure, détérioration par choc physique ou électrique, chute ou phénomène atmosphérique.


- Ne pas ouvrir l'appareil afin de ne pas perdre le couvert de la garantie.
- Lors d'un éventuel retour en SAV, protéger le capot afin d'éviter les rayures.
- Entretien avec un chiffon doux seulement, pas de solvants. La garantie s'annule si vous démontez les pièces. Avant le nettoyage, débranchez ou mettez l'appareil hors tension.

 **Attention** : N'employez aucun produit ou essence d'épuration carboxylique, alcool ou similaire. En plus de risquer d'endommager votre appareil, les vapeurs sont également dangereuses pour votre santé et explosives. N'employez aucun outil pouvant être conducteur de tension (brosse en métal, outil pointu...ou autre) pour le nettoyage.

Le ticket de caisse ou la facture fait preuve de la date d'achat.

9. MESURES DE SÉCURITÉ

Les dommages provoqués par le manque de conformité au manuel mènent à l'expiration de la garantie. Nous n'assumerons aucune responsabilité pour les dommages en résultant ! Nous n'assumerons aucune responsabilité concernant tout dommage, sur les biens ou les personnes, causé par une mauvaise manipulation ou par manque de conformité aux consignes de sécurité. Ce produit a été fabriqué dans le respect total des consignes de sécurité. Afin de maintenir ce statut et d'assurer la meilleure exploitation du produit, l'utilisateur doit observer les consignes et avertissements de sûreté contenus dans ce manuel.

-  : Ce symbole indique un risque de choc électrique ou un risque de court-circuit.
- Vous ne devez utiliser ce produit qu'à une tension comprise entre : 100-240 Volts et 50-60 hertz. N'essayez jamais d'utiliser cet appareil avec une tension différente.
 - Veillez à ce que tous les raccordements électriques du système soient conformes aux consignes d'utilisation.
 - Dans les établissements commerciaux, assurez-vous d'observer les règles de prévention des accidents pour les installations électriques.
 - Dans les écoles, les équipements de formation, les ateliers... la présence d'un personnel qualifié est nécessaire pour contrôler le fonctionnement des appareils électroniques.
 - Observez les consignes d'utilisation des autres appareils reliés au système.
 - Veuillez contacter une personne expérimentée au cas où vous auriez des doutes au sujet du mode de fonctionnement ou de la sûreté des appareils.
 - Ne jamais brancher ou débrancher les appareils électriques avec les mains mouillées.
 - Lors de l'installation de ce produit, vérifiez bien que les câbles d'alimentation ne risquent pas d'être endommagés.
 - Ne remplacez jamais les câbles électriques endommagés vous-même ! Dans ce cas, enlevez-les et faites appel à une personne expérimentée.
 - La prise de courant doit se trouver à proximité de l'appareil et doit être aisément accessible.



ATTENTION

Avertit l'utilisateur de la présence d'instructions importantes concernant l'utilisation et l'entretien (la réparation) dans la documentation accompagnant l'appareil.



Avertit l'utilisateur de la présence de « tensions dangereuses », non isolées à l'intérieur du boîtier du produit, d'une importance suffisante pour représenter un risque d'électrocution pour les personnes.

1	ISTRUZIONI DI SICUREZZA	p.2
2	DESCRIZIONE	p.2
3	NOMENCLATURA	p.3
	a. Robot aspirapolvere	
	b. Base di ricarica automatica	
	c. Parete virtuale	
	d. Telecomando di programmazione	
4	INSTALLAZIONE E MANUTENZIONE	p.4
	a. Prima carica e ricarica manuale	
	b. Predisposizione della base di ricarica e preparazione del robot	
	c. Predisposizione della parete virtuale	
	d. Predisposizione del telecomando	
	e. Svuotamento della vaschetta di raccolta polvere	
	f. Sostituzione delle spazzole laterali usate	
	g. Smontaggio della batteria ricaricabile	
5	ISTRUZIONI PER L'USO	p.7
	a. Accensione e spegnimento manuale del robot	
	b. Accensione e spegnimento del robot tramite telecomando	
	b. Avvio automatico al termine della ricarica	
	d. Programmazione di un ciclo di pulizia ad avvio automatico	
	e. Programmazione della durata di un ciclo di pulizia	
	f. Programmazione della modalità di pulizia	
	g. Programmazione della modalità di rilevamento degli ostacoli	
6	CARATTERISTICHE TECNICHE	p.8
	a. Robot aspirapolvere	
	b. Base di ricarica	
	c. Parete virtuale	
	d. Telecomando di programmazione	
	e. Alimentazione	
7	OPTIONAL	p.9
8	ASSISTENZA TECNICA - GARANZIA	p.9
9	MISURE DI SICUREZZA	p.10

I. ISTRUZIONI DI SICUREZZA

Importante!

- Prima di installare o utilizzare il prodotto, leggere attentamente il manuale d'istruzioni.
- Se si installa il prodotto per conto di terzi, ricordarsi di lasciare il manuale o una copia dello stesso all'utente finale.

Avvertenza:

- Le varie parti del dispositivo possono essere smontate solo da un tecnico autorizzato.

Misure di sicurezza:

- Per un uso in tutta sicurezza dell'impianto, è fondamentale che installatori, utenti e tecnici si attengano a tutte le istruzioni relative alla sicurezza descritte nel presente manuale.
- Ove necessario, sulle varie parti del dispositivo sono riportati simboli di attenzione o avvertenze specifiche.
- Prima di pulire o sostituire le spazzole, le batteria o qualsiasi altro componente, mettere il prodotto fuori tensione.

2. DESCRIZIONE (fig. 1)

1. Robot aspirapolvere (con 2 spazzole laterali e 1 vaschetta di recupero polvere)
2. Base di ricarica automatica
3. Telecomando di programmazione
4. Parete virtuale
5. Spazzola laterale aggiuntiva x 1
6. Filtro HEPA aggiuntivo x 1
7. Spina alimentazione

Generalità

Il robot aspirapolvere Extel EasyMate Floor 300 è un aspirapolvere autonomo, perché programmabile per 7 giorni e completo di base di ricarica automatica che gli consente di fare le pulizie senza che nessuno debba mai intervenire. Le sue dimensioni ridotte, inoltre, gli permettono di raggiungere anche i punti più difficili, evitando gli ostacoli e senza mai cadere. Grazie alle sue 2 spazzole laterali e alla grande capacità di aspirazione, il robot cattura la polvere in tutti gli angoli della casa e garantisce una pulizia impeccabile giorno dopo giorno!

Si consiglia di usare l'aspirapolvere robot Extel EasyMate Floor 300 solo all'interno. Il robot è in grado di pulire superfici di varia natura come parquet, linoleum, moquette, tappeti e piastrelle.

Precauzioni per l'uso del robot Extel EasyMate

- Usare solo gli elementi per l'alimentazione elettrica (adattatore di alimentazione, batteria, ecc.) in dotazione con il robot.
- Tenere il robot lontano da fonti di calore o prodotti infiammabili.
- In caso di inutilizzo prolungato, rimuovere la batteria e conservare le varie parti del robot in un luogo asciutto e temperato oppure ricaricare la batteria almeno una volta al mese.
- Non lasciare oggetti fragili, elettrici o flessibili all'interno dell'area di lavoro del robot.
- Eliminare eventuali liquidi dell'area di lavoro del robot.
- Non utilizzare il robot all'esterno o in locali umidi come ad esempio il bagno.
- Non utilizzare il robot per aspirare residui di combustione, fumanti o umidi.
- Per garantire il corretto funzionamento del robot, non ostruire i fori di ventilazione.
- Non appoggiarsi e non poggiare oggetti o altro sul robot.
- Il presente robot non è un giocattolo e deve essere utilizzato esclusivamente per pulire.

3. NOMENCLATURA (fig. 2)

a) Robot aspirapolvere (fig. 2)

1. Ricevitore infrarossi e spia LED / rosso lampeggiante: livello batteria basso / blu lampeggiante: batteria in carica / blu: batteria 100% carica / rosso: errore
2. Rilevatore di ostacoli a ultrasuoni (x7)
3. Coperchio
4. Spazzola laterale (x2)
5. Rotella
6. Contatto ricarica base
7. Sensore anticaduta (x3)
8. Bocchetta di aspirazione
9. Ruota motorizzata (x2)
10. Pulsante ON/OFF del robot aspirapolvere
11. Presa per spina 20V DC dell'adattatore (collegare l'adattatore solo a un impianto conforme alle norme vigenti: per la Francia, NFC 15 100).
12. Vaschetta raccolta polvere + filtro HEPA
13. Sportello batteria ricaricabile
14. Rilevatore di ostacoli meccanico (x2)
15. Pulsante di associazione
16. Calamita per fissaggio coperchio (x2)

b) Base di ricarica automatica (fig. 3&7)

1. Contatto ricarica robot (x2)
2. Sensore a ultrasuoni (x2)
4. Pulsante avvio automatico: premendo il pulsante, il robot inizia a lavorare automaticamente non appena la batteria è carica al 100%
5. Pulsante di associazione
6. Presa per spina 20V DC dell'adattatore (collegare l'adattatore solo a un impianto conforme alle norme vigenti: per la Francia, NFC 15 100).
7. Spina 3,6V DC per ricarica parete virtuale
8. Spia LED ON/OFF / blu: base collegata alla rete elettrica
9. Spia LED funzionamento automatico / verde: funzionamento automatico attivato









c) Parete virtuale (fig. 4)


1. Spia LED ON/OFF / blu: ON
2. Switch ON/OFF
3. Sensore a ultrasuoni (x2)
4. Presa per spina 3,6V DC dell'adattatore (7-fig.7).
5. Pulsante di associazione
6. Sportello batteria

Nota: la parete virtuale può essere alimentata da batterie LR06 ricaricabili tramite la base o da batterie LR06.

Attenzione: non ricaricare mai le batterie (rischio di esplosione).

d) Telecomando di programmazione (fig. 5)

1. Tasto : permette di accendere e spegnere lo schermo LCD del telecomando
2. Freccia (x4): permette di far spostare il robot nella direzione desiderata
3. Tasto : permette di confermare la selezione all'interno di un menu
4. Tasto : permette di accendere e spegnere il robot
5. Tasto : permette di impostare l'ora del telecomando
6. Tasto : permette di impostare la durata di funzionamento del robot (30/60/100 minuti)
7. Tasto : permette di programmare il funzionamento automatico del robot per 7 giorni
8. Tasto : permette di definire la modalità di funzionamento del robot
9. Tasto : permette di definire la modalità di rilevamento degli ostacoli

10. Tasto : permette di chiedere al robot di tornare alla base
11. Icona impostazione ora
12. Icona Programmazione oraria
13. Icona Durata ciclo
14. Numero che indica il giorno della settimana (1=lunedì, 2=martedì, 3=mercoledì, 4=giovedì, 5=venerdì, 6=sabato, 7=domenica)
15. Ora
16. Modalità di aspirazione attivo (non modificabile per questa versione)
17. Icona rilevamento ostacoli a ultrasuoni
18. Icona modalità di pulizia (fig.12)

4. INSTALLAZIONE E MANUTENZIONE

a) Prima carica e ricarica manuale

1. Controllare che il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) sia su 0 (spento).
2. Introdurre la spina 20V DC dell'adattatore nell'apposita presa dell'aspirapolvere (11-fig. 2).
3. Inserire la spina l'adattatore in una presa da 230V AC – 50Hz.
4. Disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) su 1 (acceso). La spia LED (1-fig. 2) lampeggia blu e il robot emette un bip breve per indicare che è in carica.
5. Quando la spia LED (1-fig. 2) è blu e il robot emette 3 bip brevi, la ricarica è terminata. Sarà quindi possibile disporre nuovamente il pulsante ON/OFF (10-fig 2) su 0 (OFF), scollegare l'adattatore dalla presa e rimuovere la spina 20V DC dal robot.


Consiglio: Mediamente, per ottenere 100 minuti di autonomia, occorre ricaricare il robot per 2 ore. Prima di utilizzare il robot la prima volta, si consiglia vivamente di lasciarlo ricaricare per almeno 6 ore in modo da essere sicuri che la batteria sia completamente carica.

b) Predisposizione della base di ricarica e preparazione del robot (fig. 6)

Predisposizione della base di ricarica:

1. Disporre la base di ricarica poggiata contro una parete su una superficie piana. Per essere sicuri che la base di ricarica funzioni correttamente, lasciare almeno 60cm di spazio vuoto a destra e a sinistra della stessa.
2. Introdurre la spina 20V DC dell'adattatore nell'apposita presa che si trova sul retro della base di ricarica (6-fig. 7).
3. Inserire la spina l'adattatore in una presa da 230V AC – 50Hz. La spia LED (8-fig. 3) della base di ricarica si accende blu per indicare che funziona correttamente.

Test della base di ricarica:

1. Controllare che la batteria del robot sia carica e disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) del robot su 1 (acceso).
2. Poggiare il robot a 1m di distanza dalla base di ricarica. Il robot inizierà a pulire automaticamente.
3. Premere il tasto  del telecomando puntandolo verso il ricevitore infrarossi (1-fig. 2) del robot. L'aspirapolvere e le spazzole laterali del robot si fermano e il robot torna alla base per ricaricarsi. Quando il robot raggiunge la base, la spia LED (1-fig. 2) lampeggia blu e il robot emette un bip breve per segnalare l'inizio della ricarica. Se il robot non torna alla base dopo pochi minuti, controllare che la base sia stata predisposta correttamente e ripetere la procedura di associazione.

Associazione del robot e della base di ricarica

N.B.: il robot e la base di ricarica vengono associati in fabbrica. Tuttavia, in caso di problemi o sostituzione della base, è possibile che sia necessario ripetere la procedura di associazione.

1. Controllare che il robot non sia in carica e rimuovere il coperchio (3-fig. 2) tirandolo, mantenendo allo stesso tempo la base del robot.
2. Disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) del robot su 1 (acceso). Per evitare che il robot inizi un ciclo di pulizia, non poggiarlo a terra.

3. Premere il pulsante di associazione del robot (15-fig. 2). La spia LED (1-fig. 2) lampeggia blu e rosso e il robot emette un bip lungo.
4. Quando la spia LED (1-fig. 2) diventa rossa, premere nuovamente il pulsante di associazione del robot (15-fig. 2). La spia LED (1-fig. 2) lampeggia solo in rosso e il robot emette un bip breve.
5. Premere e tenere premuto il pulsante di associazione della base di ricarica (5-fig. 3) per 3 secondi. Un bip lungo conferma che l'associazione tra il robot e la base di ricarica è avvenuta con successo.
6. Tenere premuto il rilevatore di ostacoli meccanico sinistro del robot (14-fig. 2) per 3 secondi per salvare le impostazioni e uscire dalla modalità associazione. Il robot emette un bip breve per confermare.
7. Reinserrire il coperchio (3-fig. 2) del robot.

c) Predisposizione della parete virtuale

Ricarica della parete virtuale (fig. 7):

Attenzione: procedura **utilizzabile solo con batterie ricaricabili LR06**, MAI per pile non ricaricabili (rischio di esplosione).

1. Disporre lo switch ON/OFF (2-fig. 4) su OFF.
2. Estrarre completamente la spina da 3,6V (7-fig. 7) dal lato della base di ricarica.
3. Introdurre la spina da 3,6V (7-fig. 3) nell'apposita presa della parete virtuale (4-fig. 4). La spia LED (1-fig. 4) lampeggia 3 volte blu per indicare che la ricarica è in corso.
4. Quando la spia LED (1-fig. 4) della parete virtuale diventa blu fissa, la batteria è carica al 100%. Estrarre la spina da 3,6V dalla parete virtuale e reinserirla all'interno della base di ricarica (7-fig. 7).

N.B.: Se il livello della batteria della parete virtuale è basso, la spia LED (1-fig. 4) lampeggia blu. Ricaricare la parete virtuale. Per garantire una maggiore autonomia, la parete virtuale prevede una modalità di stand-by automatica che si attiva quando il robot non è in funzione. La parete virtuale esce automaticamente dalla modalità stand-by quando il robot inizia un nuovo ciclo di pulizia.

Predisposizione della parete virtuale (fig. 8):

1. Disporre lo switch ON/OFF (2-fig. 4) su ON.
2. Collocare la parete virtuale lungo una parete reale a seconda delle proprie esigenze. La parete virtuale genera una barriera invisibile di una lunghezza massima di 2,5m.

Attenzione: Quando il robot è in funzione, per non ostacolarlo, non collocare la parete virtuale a meno di 1m di distanza dalla base di ricarica.

Associazione della parete virtuale e del robot:












N.B.: il robot e la parete virtuale vengono associati in fabbrica. Tuttavia, in caso di problemi o aggiunta di una parete virtuale (optional), è possibile che sia necessario ripetere la procedura di associazione.

1. Controllare che il robot non sia in carica e rimuovere il coperchio (3-fig. 2) tirandolo, mantenendo allo stesso tempo la base del robot.
2. Disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) del robot su I (accesso). Per evitare che il robot inizi un ciclo di pulizia, non poggiarlo a terra.
3. Premere il pulsante di associazione del robot (15-fig. 2). La spia LED (1-fig. 2) lampeggia blu e rosso e il robot emette un bip lungo.
4. Quando la spia LED (1-fig. 2) diventa rossa, premere nuovamente il pulsante di associazione del robot (15-fig. 2). La spia LED (1-fig. 2) lampeggia solo in rosso e il robot emette un bip breve.
5. Premere il pulsante di associazione della parete virtuale (5-fig. 4). Un bip lungo conferma che l'associazione tra il robot e la parete virtuale è avvenuta con successo.
6. Tenere premuto il rilevatore di ostacoli meccanico sinistro del robot (14-fig. 2) per 3 secondi per salvare le impostazioni e uscire dalla modalità associazione. Il robot emette un bip breve per confermare.
7. Reinserrire il coperchio (3-fig. 2) del robot.

N.B.:

- Il numero di pareti virtuali associabili al robot è illimitato.
- Ogni parete virtuale può essere associata a un unico robot.

d) Predisposizione del telecomando

1. Inserire le 2 pile AAA (LR 03) nell'apposito alloggiamento del telecomando.
2. Premere il tasto  del telecomando per accendere lo schermo LCD.
3. Premere il tasto  del telecomando per accedere alla modalità di programmazione dell'ora.
4. Le 2 cifre delle ore lampeggiano. Impostare le ore usando i tasti  e  del telecomando.
5. Premere il tasto  per confermare e passare all'impostazione dei minuti. Impostare i minuti usando i tasti  e .
6. Premere il tasto  per confermare e passare all'impostazione del giorno della settimana. Usare i tasti  e  per scorrere le cifre fino al valore desiderato (1=lunedì, 2=martedì, 3=mercoledì, 4=giovedì, 5=venerdì, 6=sabato, 7=domenica).
7. Premere il tasto  per salvare le impostazioni.

Attenzione: il telecomando sfrutta una tecnologia a infrarossi. Non puntarlo verso gli occhi. Per assicurarsi sempre che l'informazione sia trasmessa correttamente, mentre si premono i tasti, puntare il telecomando verso il ricevitore infrarossi (1-fig. 2) del robot. Ogni volta che si invia un'informazione, il robot emette un bip che ne conferma la corretta ricezione. Se non si avverte nessun bip, ripetere la procedura seguendo le istruzioni del presente manuale.

e) Svuotamento della vaschetta di raccolta polvere (fig. 9)

1. Controllare che il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) sia su 0 (spento).
2. Rimuovere il coperchio (3-fig. 2) tirandolo e mantenendo allo stesso tempo la base del robot.
3. Sollevare la vaschetta di raccolta polvere (12-fig. 2).
4. Rimuovere il coperchio della vaschetta di raccolta polvere (parte grigia) facendo attenzione a non far cadere la polvere.
5. Svuotare la vaschetta di raccolta polvere in un secchio della spazzatura. Se necessario, lavare la vaschetta di raccolta polvere con acqua e asciugarla bene con un panno asciutto.
6. Estrarre il filtro HEPA e pulirlo con una spazzola a setole morbide.
7. Reinserrire il filtro HEPA e il coperchio della vaschetta di raccolta polvere.
8. Reintrodurre la vaschetta di raccolta polvere nel robot controllando che sia correttamente agganciata.
9. Reinserrire il coperchio (3-fig. 2) del robot.

Consiglio: Per garantire il corretto funzionamento del robot, svuotare la vaschetta di recupero della polvere almeno una volta a settimana. Per garantire sempre una buona qualità di aspirazione, sostituire periodicamente il filtro HEPA con un filtro nuovo.

Attenzione: Per pulire il filtro HEPA non utilizzare spazzole con setole dure. Prima di riutilizzare il robot, controllare che tutti i componenti siano perfettamente asciutti.

f) Sostituzione delle spazzole laterali usate (fig. 10)

1. Controllare che il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) sia su 0 (spento).
2. Svitare le vite di blocco della spazzola
3. Estrarre e sostituire la spazzola laterale con una spazzola nuova.
4. Riavvitare le vite di blocco della spazzola

g) Smontaggio della batteria ricaricabile (fig. 11)

1. Controllare che il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) sia su 0 (spento) e che la spina dell'alimentazione sia scollegata dal robot.
 2. Rimuovere il coperchio (3-fig. 2) tirandolo e mantenendo allo stesso tempo la base del robot.
 3. Sganciare lo sportello della batteria ricaricabile (13-fig. 2)
 4. Sganciare il connettore della batteria facendo attenzione a non danneggiare i fili elettrici.
- Per rimontare la batteria, seguire la medesima procedura, ma procedendo al contrario.




5. ISTRUZIONI PER L'USO

a) Accensione e spegnimento manuale del robot



1. Disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) su 1 (acceso).
2. Poggiare il robot sul pavimento all'interno dell'area da pulire. Il robot partirà automaticamente dopo 3 secondi.
3. Se si desidera spegnere il robot, sollevarlo da terra. Il robot si spegnerà automaticamente dopo 3 secondi.
4. Disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) su 0 (spento).

N.B.: Il robot può sempre essere spostato manualmente puntando il telecomando verso il ricevitore infrarossi (1-fig. 2) e premendo uno dei 4 tasti Freccia (2-fig. 5). Il ciclo di pulizia riprenderà automaticamente dopo lo spostamento.

b) Accensione e spegnimento del robot tramite telecomando











1. Disporre il pulsante ON/OFF (10-fig. 2) su 1 (acceso).
2. Disporre il robot sulla base di ricarica automatica. La spia LED (1-fig. 2) lampeggia blu per indicare che la ricarica è in corso.
3. Per avviare un ciclo di pulizia, premere il tasto  del telecomando puntandolo verso il ricevitore infrarossi (1-fig. 2) del robot. Il robot emette un bip di conferma. Il robot tornerà automaticamente alla base di ricarica una volta terminato il ciclo di pulizia o qualora la batteria dovesse scaricarsi. Il ciclo di pulizia può essere interrotto in qualsiasi momento premendo il tasto  del telecomando (il robot emette 2 bip di conferma) oppure chiedendo al robot di tornare alla base di ricarica premendo il tasto  del telecomando (il robot emette un bip di conferma).

c) Avvio automatico al termine della ricarica




1. Controllare che il robot sia sulla base e in carica.
2. Premere il pulsante di avvio automatico (4-fig. 3) della base di ricarica. La spia LED di funzionamento automatico (9-fig. 3) si accende verde. Il robot avvia automaticamente un ciclo di pulizia non appena la batteria è carica al 100%. Il robot tornerà automaticamente alla base di ricarica una volta terminato il ciclo di pulizia o qualora la batteria dovesse scaricarsi. Il ciclo di pulizia può essere interrotto in qualsiasi momento premendo il tasto  del telecomando oppure chiedendo al robot di tornare alla base di ricarica premendo il tasto  del telecomando.

d) Programmazione di un ciclo di pulizia ad avvio automatico


N.B.: Prima di poter programmare un ciclo di pulizia ad avvio automatico è necessario impostare l'ora.


1. Premere il tasto  del telecomando per accendere lo schermo LCD.
2. Premere il tasto  del telecomando per accedere alla modalità di programmazione dell'ora.
3. Le 2 cifre delle ore lampeggiano. Impostare le ore per l'avvio automatico usando i tasti  e  del telecomando.
4. Premere il tasto  per confermare e passare all'impostazione dei minuti. Impostare i minuti per l'avvio automatico usando i tasti  e .
5. Per ogni giorno della settimana (7=domenica, 1=lunedì, 2=martedì, 3=mercoledì, 4=giovedì, 5=venerdì, 6=sabato), premere il tasto  per richiedere l'avvio automatico oppure premere il tasto  per passare al giorno successivo.
6. Una volta programmati tutti e 7 i giorni, premere il tasto  puntando il telecomando verso il ricevitore infrarossi (1-fig. 2) per salvare le impostazioni. Il robot emette un bip lungo per confermare il salvataggio della programmazione.

e) Programmazione della durata di un ciclo di pulizia

1. Premere il tasto  del telecomando per accendere lo schermo LCD.
2. Premere il tasto  del telecomando per visualizzare la durata attuale del ciclo di pulizia.
3. Premere nuovamente il tasto  del telecomando per selezionare la durata desiderata (1=30minuti, 2=60minuti, 3=100minuti). Il robot emette un bip di conferma ogni volta che si modifica la durata.


f) Programmazione della modalità di pulizia



1. Premere il tasto  del telecomando per accendere lo schermo LCD. Sul display viene visualizzata la modalità di pulizia corrente.

2. Premere nuovamente il tasto  del telecomando per selezionare la modalità di pulizia desiderata. Il robot emette un bip di conferma ogni volta che si modifica la modalità.

N.B.: Sono disponibili 5 modalità di pulizia. Una sesta modalità, "Auto", produce una combinazione delle 5 modalità standard per ottimizzare la copertura delle aree da pulire da parte del robot (v. fig. 12).

g) Programmazione della modalità di rilevamento degli ostacoli

1. Premere il tasto  del telecomando per accendere lo schermo LCD. Sul display viene visualizzata la modalità di pulizia corrente.

2. Premere il tasto  del telecomando per attivare la modalità di rilevamento a ultrasuoni. Questa modalità permette al robot di anticipare gli ostacoli e rallentare, in modo da non rompere eventuali oggetti che dovessero presentarsi lungo il suo percorso. Sullo schermo LCD compare l'icona  e il robot emette un bip di conferma.

3. Premere nuovamente il tasto  del telecomando per disattivare la modalità di rilevamento a ultrasuoni.

Consiglio: per una migliore esperienza d'uso del prodotto, si consiglia vivamente di utilizzare la modalità di rilevamento a ultrasuoni.

6. CARATTERISTICHE TECNICHE

a) Robot aspirapolvere (EASYMATE Floor 300)

Codice: 330000

Alimentazione: 20V DC

Consumo: 1000 mA

Volume vaschetta di raccolta polvere: 0,25 l

Dimensioni: 70x270x270 mm

Rumorosità: <60dB

b) Base di ricarica

Codice: 850000

Alimentazione: 20V DC

Consumo: 1000 mA

Dimensioni: 75x230x125 mm

c) Parete virtuale

Codice: 330001

Alimentazione: 3,6V DC (o 2x pile AA LR06 o 2 batterie ricaricabile LR06, incluse)

Consumo: 350 mA

Dimensioni: 75x130x40 mm

d) Telecomando di programmazione

Codice: 890000

Alimentazione: 2x pile AAA LR03 (incluse)

Dimensioni: 145x53x12 mm

e) Alimentazione

Codice: 830000

Adattatore di alimentazione 100-240V 0,8A AC / 20V 1000mA DC

7. OPTIONAL

Parete virtuale aggiuntiva (cod. 330001)

Kit 2 spazzole laterali e 1 filtro HEPA (cod. 330002)

8. ASSISTENZA TECNICA - GARANZIA

Problema	Causa	Soluzione
<ul style="list-style-type: none">• Il robot non funziona	<ul style="list-style-type: none">• Mancanza di alimentazione• Pulizia necessaria• Batteria scarica	<ul style="list-style-type: none">• Controllare che il pulsante ON/OFF sia su ON• Controllare che le spazzole laterali siano pulite• Controllare che la vaschetta di recupero polvere sia vuota• Ricaricare la batteria
<ul style="list-style-type: none">• Rumore inusuale durante il funzionamento	<ul style="list-style-type: none">• Pulizia necessaria	<ul style="list-style-type: none">• Controllare che le spazzole laterali siano pulite e fissate correttamente• Controllare che la vaschetta di recupero polvere sia vuota• Controllare che eventuali ostacoli non impediscano la rotazione delle ruote
<ul style="list-style-type: none">• Il robot non parte automaticamente	<ul style="list-style-type: none">• Programmazione errata	<ul style="list-style-type: none">• Controllare che la funzione "Auto" sia attiva• Controllare che la programmazione oraria e l'ora siano correttamente impostate
<ul style="list-style-type: none">• Il robot si spegne in mezzo alla stanza e non torna automaticamente alla base di ricarica	<ul style="list-style-type: none">• Posizione della base• Errore di associazione	<ul style="list-style-type: none">• Controllare che attorno alla base non siano presenti ostacoli o pareti virtuali• Collocare la base in un punto di facile accesso• Ripetere la procedura di associazione base/robot
<ul style="list-style-type: none">• Il robot va sempre all'indietro	<ul style="list-style-type: none">• Rilevatore di ostacoli bloccato	<ul style="list-style-type: none">• Controllare che il rilevatore di ostacoli non sia bloccato da un corpo estraneo• Pulire con un panno asciutto tutti i rilevatori a ultrasuoni
<ul style="list-style-type: none">• Il robot cade per le scale	<ul style="list-style-type: none">• Sensore anticaduta ostruito	<ul style="list-style-type: none">• Pulire il sensore anticaduta con un bastoncino di cotone inumidito con acqua.
<ul style="list-style-type: none">• Il robot si spegne in mezzo alla stanza	<ul style="list-style-type: none">• Perdita base	<ul style="list-style-type: none">• Collocare la base in un punto di facile accesso
<ul style="list-style-type: none">• LED rosso acceso, errore robot	<ul style="list-style-type: none">• Vaschetta piena• Filtro sporco	<ul style="list-style-type: none">• Svotare la vaschetta• Sostituire il filtro se sporco• Spegnerne il robot e eliminare l'errore
<ul style="list-style-type: none">• Il robot ruota su se stesso prima di segnalare un errore	<ul style="list-style-type: none">• Ruota anteriore bloccata	<ul style="list-style-type: none">• Sbloccare la ruota• Pulire la ruota

Assistenza Tecnica : +39 02 96488273


assistenza@cfi-extel.com

Ultima versione delle istruzioni scaricabili a colori su: www.cfi-extel.com

CONDIZIONI DI GARANZIA: Il presente dispositivo è coperto da garanzia pezzi e manodopera presso i nostri laboratori.

La garanzia non copre: dispositivi non riutilizzabili (pile, batterie, ecc.) e danni causati da: uso improprio, installazione non corretta, interventi esterni, danneggiamento causato da urti, scosse elettriche, eventuali cadute del dispositivo o fenomeni atmosferici.

- Per non far decadere la garanzia evitare di aprire il dispositivo.
- Qualora fosse necessario inviare il dispositivo in assistenza, coprire lo coperchio in modo da proteggerlo da eventuali graffi.
- Pulire usando solo un panno morbido. Non utilizzare solventi. Se i componenti vengono smontati, la garanzia è annullata. Prima di pulire, scollegare o mettere fuori tensione l'apparecchiatura.

 **Attenzione:** Non utilizzare prodotti o soluzioni pulenti a base carbonilica, alcol o simili. Oltre al rischio di danneggiare l'apparecchiatura, i vapori emanati sono pericolosi per la salute ed esplosivi.

Non utilizzare utensili conduttori di tensione (spazzole di metallo, utensili appuntiti o altro) per pulire l'apparecchiatura.

Per la data d'acquisto, fa fede lo scontrino o la fattura.

9. MISURE DI SICUREZZA

Eventuali danni provocati dal mancato rispetto di quanto specificato nel manuale d'istruzioni del prodotto provocano il venire meno delle condizioni di garanzia. CFI EXTEL declina ogni responsabilità in caso di danni dovuti al mancato rispetto di quanto indicato nel manuale d'istruzioni.

CFI EXTEL declina ogni responsabilità in caso di danni a cose e/o persone causati da un uso improprio dell'apparecchiatura o dal mancato rispetto delle misure di sicurezza.

Il presente prodotto è stato realizzato nel pieno rispetto di tutte le norme di sicurezza applicabili. Per fare in modo che il prodotto rimanga sicuro e funzioni correttamente, l'utente deve attenersi alle istruzioni e alle avvertenze relative alla sicurezza contenute nel presente manuale.

 Questo simbolo indica un pericolo di elettrocuzione o cortocircuito.

- Utilizzare il presente prodotto esclusivamente a una tensione compresa tra 100-240 Volt e 50-60 hertz. Non provare mai a utilizzare l'apparecchiatura con una tensione diversa da quella indicata.
- Controllare che tutti i collegamenti elettrici dell'impianto siano conformi alle istruzioni per l'uso.
- Per l'impiego in locali commerciali, assicurarsi di attenersi alle regole di prevenzione degli incidenti relative agli impianti elettrici.
- Per l'uso in scuole, istituti di formazione, laboratori, ecc. la presenza di personale qualificato è necessaria per controllare che tutte le apparecchiature elettroniche funzionino correttamente.
- Attenersi alle istruzioni per l'uso delle altre apparecchiature collegate all'impianto.
- In caso di dubbi riguardanti le modalità di funzionamento o la sicurezza delle apparecchiature, contattare una persona qualificata.
- Non collegare o scollegare mai apparecchiature elettriche alla/dalla rete con le mani bagnate.
- Mentre si installa il prodotto controllare che i cavi di alimentazione non corrano il rischio di essere danneggiati.
- Non sostituire mai da soli i cavi elettrici danneggiati: qualora si dovessero sostituire dei cavi danneggiati, rivolgersi a una persona qualificata.
- La presa di corrente deve trovarsi nelle immediate vicinanze del dispositivo e deve essere di facile accesso.



ATTENZIONE

Far presente all'utente finale che nella documentazione che accompagna il dispositivo sono contenute informazioni importanti relative all'uso e alla manutenzione (riparazione) dello stesso.



Questo simbolo avverte l'utente finale della presenza, all'interno della scatola elettronica del prodotto, di "tensioni pericolose" non isolate abbastanza importanti da rappresentare un pericolo di elettrocuzione per le persone.

1	NORMAS DE SEGURIDAD	p. 2
2	DESCRIPCIÓN	p. 2
3	NOMENCLATURA	p. 3
	a. Aspirador robot	
	b. Base de carga automática	
	c. Pared virtual	
	d. Mando a distancia de programación	
4	INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO	p. 4
	a. Primera carga y recarga manual	
	b. Colocación de la base de carga y del robot	
	c. Colocación de la pared virtual	
	d. Configuración del mando a distancia	
	e. Vaciado del depósito de recuperación del polvo	
	f. Sustitución de los cepillos laterales gastados	
	g. Desmontaje de la batería recargable	
5	INSTRUCCIONES DE USO	p. 7
	a. Inicio y parada manual del robot	
	b. Inicio y parada del robot con el mando a distancia	
	c. Inicio automático del robot después de cargarlo	
	d. Programación de un inicio automático de un ciclo de limpieza	
	e. Programación de la duración de un ciclo de limpieza	
	f. Programación del modo de limpieza	
	g. Programación del modo de detección de obstáculos	
6	CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	p. 8
	a. Robot aspirador	
	b. Base de carga	
	c. Pared virtual	
	d. Mando a distancia de programación	
	e. Alimentación	
7	OPCIONES	p. 9
8	ASISTENCIA TÉCNICA - GARANTÍA	p. 9
9	MEDIDAS DE SEGURIDAD	p. 10

1. NORMAS DE SEGURIDAD

¡Importante!

- Lea atentamente el manual de uso antes de la instalación o utilización de este producto.
- Si instala este producto para terceros, recuerde dejar el manual o una copia del mismo al usuario final.

Advertencia:

- Solo un técnico autorizado podrá desmontar los diferentes elementos.

Medidas de seguridad:

- Para un uso de este sistema con total seguridad, resulta fundamental que los instaladores, usuarios y técnicos sigan todos y cada uno de los procedimientos de seguridad descritos en el presente manual.
- En caso necesario, figuran advertencias específicas y símbolos de atención en los elementos.
- Al limpiar o sustituir los cepillos, baterías o cualquier otro accesorio, es obligatorio quitar la tensión del producto.

2. DESCRIPCIÓN (fig. 1)

1. Aspirador robot (que incluye 2 cepillos laterales y 1 depósito de recuperación del polvo)
2. Base de carga automática
3. Mando a distancia de programación
4. Pared virtual
5. Cepillo lateral adicional x 1
6. Filtro HEPA adicional x 1
7. Alimentación con conexión

Generalidades

El aspirador robot Extel EasyMate Floor 300 es un aspirador autónomo gracias a su programación de 7 días y su base de carga, que le permiten hacer la limpieza sin ninguna acción por su parte. Su pequeño tamaño le permite acceder a cualquier sitio evitando las caídas y los obstáculos. Sus 2 cepillos laterales combinados con la aspiración le garantizan atrapar el polvo de todos los rincones de su vivienda para garantizar un mantenimiento impecable a diario.

El uso del aspirador robot Extel EasyMate Floor 300 está exclusivamente recomendado para un uso interior.

Puede limpiar diferentes suelos como el parqué, el linóleo, la moqueta, las alfombras finas o incluso los azulejos.

Recomendaciones de uso del robot Extel EasyMate

- Use únicamente las alimentaciones eléctricas (adaptador, batería...) suministradas con el robot.
- Mantenga el robot alejado de fuentes de calor o productos inflamables.
- En caso de no usarlo durante un periodo prolongado, recuerde retirar la batería y almacenar los elementos en un lugar seco y templado o cargar las baterías al menos una vez al mes.
- Tenga cuidado de no dejar objetos frágiles, eléctricos o flexibles en la zona de actividad del robot.
- Aleje cualquier sustancia líquida de la zona de actividad del robot.
- No use el robot en el exterior o zonas húmedas como el cuarto de baño.
- No use el robot para aspirar elementos en combustión, que tiren humo ni estén húmedos.
- No obstruya los orificios de ventilación para garantizar el buen funcionamiento del robot.
- No coloque ningún objeto ni persona ni cualquier otro elemento sobre el robot.
- Este robot no es un juguete y debe usarse con fines exclusivamente de limpieza.

3. NOMENCLATURA (fig. 2)

a) Aspirador robot (fig. 2)

1. Receptor por infrarrojos e indicador led / rojo intermitente: batería baja / azul intermitente: batería cargando / azul: batería 100 % cargada / rojo: error
2. Detector de obstáculos por ultrasonido (x7)
3. Tapa
4. Cepillos laterales (x2)
5. Ruedecilla
6. Contacto de carga para base
7. Sensores anticaída (x3)
8. Boca de aspiración
9. Ruedas motorizadas (x2)
10. Botón de puesta en marcha/parada del aspirador robot
11. Al dorso del monitor, toma para el enchufe de 20V CC del adaptador (adaptador para conectar a una instalación que cumpla con las normas vigentes: NFC 15 100 para Francia)
12. Depósito de recuperación del polvo + filtro HEPA
13. Tapa de la batería recargable
14. Detector mecánico de obstáculos (x2)
15. Botón de emparejamiento
16. Imán para fijación de la tapa (x2)

b. Base de carga automática (fig. 3&7)

1. Contacto para carga del robot (x2)
2. Sensor ultrasónico (x2)
4. Botón de inicio automático: al pulsar este botón, el robot se iniciará automáticamente en cuanto la batería esté cargada al 100 %
5. Botón de emparejamiento
6. Al dorso del monitor, toma para el enchufe de 20V CC del adaptador (adaptador para conectar a una instalación que cumpla con las normas vigentes: NFC 15 100 para Francia)
7. Enchufe de 3,6V CC para carga de la pared virtual
8. Indicador led ON/OFF / azul: base conectada a la red eléctrica
9. Indicador led de inicio automático / verde: inicio automático activado









c) Pared virtual (fig. 4)


1. Indicador led ON/OFF / azul: ON
2. Conmutador ON/OFF
3. Sensor ultrasónico (x2)
4. Al dorso del monitor, toma para el enchufe de 3,6V CC del adaptador (7-fig.7)
5. Botón de emparejamiento
6. Tapa de la batería

Nota: La pared virtual puede ser alimentada por baterías recargables LR06 a través de la base o por baterías LR06.

Precaución: nunca recargue las baterías (riesgo de explosión).

d) Mando a distancia de programación (fig. 5)

1. Botón : encender y apagar la pantalla LCD del mando a distancia
2. Flechas (x4): desplazar el robot en la dirección deseada
3. Botón : validar una opción en un menú
4. Botón : iniciar y detener el robot
5. Botón : ajustar la hora del mando a distancia
6. Botón : definir el tiempo de funcionamiento del robot (30/60/100 minutos)
7. Botón : programar el inicio automático del robot durante 7 días
8. Botón : definir el modo de funcionamiento del robot
9. Botón : definir el modo de detección de obstáculos del robot

10. Botón : ordenar al robot que vuelva a la base
11. Icono de ajuste horario
12. Icono de programación horaria
13. Icono de tiempo de ciclo
14. Cifra que indica el día de la semana (1=lunes, 2=martes, 3=miércoles, 4=jueves, 5=viernes, 6=sábado, 7=domingo)
15. Hora
16. Modo de succión activa (no editable para esta versión)
17. Icono de detección de obstáculos por ultrasonido
18. Icono de modo de limpieza (fig. 12)

4. INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO

a) Primera carga y recarga manual

1. Asegúrese de que el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) esté en la posición 0 (parado).
2. Introduzca el enchufe de 20V CC del adaptador en la toma del aspirador (11-fig. 2) prevista para ello.
3. Introduzca el adaptador conectable a una toma de 230V CA – 50 Hz.
4. Coloque el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) en la posición 1 (marcha). El indicador led (1-fig. 2) parpadeará en azul y el robot emitirá un bip corto para indicar que el robot se está cargando.
5. Cuando el indicador led (1-fig. 2) esté azul y el robot emita 3 bips cortos, el robot estará completamente cargado. Entonces ya podrá volver a poner el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) en la posición 0 (parada) y desconectar el adaptador con conexión de su toma y después retirar el enchufe de 20V CC del robot.


Consejo: El tiempo medio de carga del robot es de 2 horas para una autonomía de 100 minutos. En la primera carga del aparato, se recomienda encarecidamente dejar que se cargue al menos durante 6 horas antes del primer uso para garantizar que la batería esté completamente cargada.

b) Colocación de la base de carga y del robot (fig. 6)

Colocación de la base de carga:

1. Posicione la base de carga sobre un suelo pleno y contra una pared. Tenga cuidado de dejar un espacio de al menos 60 cm a la derecha y a la izquierda de la base de carga para garantizar su buen funcionamiento.
2. Introduzca el enchufe de 20V CC del adaptador en la toma al dorso de la base de carga (6-fig. 7) prevista para ello.
3. Introduzca el adaptador conectable a una toma de 230V CA – 50 Hz. El indicador led ON/OFF (8-fig. 3) de la base de carga se enciende en azul para indicar su funcionamiento correcto.

Prueba de la base de carga:

1. Asegúrese de que la batería del robot esté cargada y posicione el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) del robot en la posición 1 (marcha).
2. Deje el robot a 1 m de la base de carga. El robot iniciará automáticamente la limpieza.
3. Pulse el botón  del mando a distancia dirigiendo el mismo hacia el receptor de infrarrojos (1-fig. 2) del robot. La aspiración y los cepillos laterales del robot se detienen y el robot vuelve a su base para cargarse. Cuando el robot alcanza su base, el indicador led (1-fig. 2) parpadea en azul y el robot emite un bip corto para indicar el inicio de la carga. Si el robot no vuelve a la base después de unos minutos, compruebe la colocación de la base de carga y realice un procedimiento de emparejamiento

Emparejamiento del robot con la base de carga:

Nota: el emparejamiento del robot con la base de carga es un procedimiento que se realiza de fábrica. Sin embargo, puede ser necesario en caso de fallo o de sustitución de la base de carga.

1. Asegúrese de que el robot no se esté cargando y retire la tapa (3-fig. 2) del robot tirando de ella al mismo tiempo que mantiene la base del robot.
2. Posicione el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) del robot en la posición 1 (marcha). No deje el robot sobre el suelo para evitar que inicie un ciclo de limpieza.

3. Pulse el botón de emparejamiento del robot (15-fig. 2). El indicador led (1-fig. 2) parpadea en azul y rojo y el robot emite un bip largo
4. En el momento en que el indicador led (1-fig. 2) esté rojo, pulse de nuevo el botón de emparejamiento del robot (15-fig. 2). El indicador led (1-fig. 2) parpadea ahora solo en rojo y el robot emite un bip corto.
5. Pulse el botón de emparejamiento de la base de carga (5-fig. 3) durante 3 segundos. Un bip largo confirma el emparejamiento del robot con la base de carga.
6. Pulse el detector de obstáculos mecánicos izquierdo del robot (14-fig. 2) durante 3 segundos para guardar el ajuste y salir del modo de emparejamiento. El robot emite un bip corto para confirmar.
7. Vuelva a colocar la tapa (3-fig. 2) del robot.

c) Colocación de la pared virtual

Carga de la pared virtual (fig. 7):

Atención: procedimiento **únicamente para baterías recargables LR06**, nunca para pilas (riesgo de explosión).

1. Posicione el conmutador ON/OFF (2-fig. 4) en la posición OFF.
2. Saque el enchufe de 3,6 V (7-fig. 7) del lado de la base de carga asegurándose de llegar hasta el tope.
3. Introduzca el enchufe de 3,6 V (7-fig. 7) en la toma (4-fig. 4) de la pared virtual prevista para ello. El indicador led (1-fig. 4) parpadeará 3 veces en azul para indicar que la carga está en curso.
4. Cuando el indicador led (1-fig. 4) de la pared virtual esté azul, la batería estará cargada al 100 %. Retire la pared virtual del enchufe e introduzca de nuevo el enchufe de 3,6 V en la base de carga (7-fig. 7)

Nota: Cuando la batería de la pared virtual esté baja, el indicador led (1-fig. 4) parpadeará en azul. Cargue la pared virtual. Para garantizar una autonomía más larga, la pared virtual dispone de un modo de suspensión automático que se inicia solo cuando no está funcionando el robot. La pared virtual saldrá del modo de suspensión automáticamente cuando el robot inicie un nuevo ciclo de limpieza.

Colocación de la pared virtual (fig. 8):

1. Posicione el conmutador ON/OFF (2-fig. 4) en la posición ON.
2. Posicione la pared virtual a lo largo de una pared en función de sus necesidades. Genera una barrera invisible de una longitud máxima de 2,5 m.

Atención: No posicione la pared virtual a menos de 1 m de la base de carga cuando el robot esté en funcionamiento para no interferir en su correcto funcionamiento.

Emparejamiento de la pared virtual con el robot:












Nota: el emparejamiento del robot con la pared virtual suministrada es un procedimiento que se realiza de fábrica. Sin embargo, puede ser necesario en caso de fallo o de adición de una pared virtual (opcional).

1. Asegúrese de que el robot no se esté cargando y retire la tapa (3-fig. 2) del robot tirando de ella al mismo tiempo que mantiene la base del robot.
2. Posicione el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) del robot en la posición I (marcha). No deje el robot sobre el suelo para evitar que inicie un ciclo de limpieza.
3. Pulse el botón de emparejamiento del robot (15-fig. 2). El indicador led (1-fig. 2) parpadea en azul y rojo y el robot emite un bip largo
4. En el momento en que el indicador led (1-fig. 2) esté rojo, pulse de nuevo el botón de emparejamiento del robot (15-fig. 2). El indicador led (1-fig. 2) parpadea ahora solo en rojo y el robot emite un bip corto.
5. Pulse el botón de emparejamiento de la pared virtual (5-fig. 4). Un bip largo confirma el emparejamiento de la pared virtual con el robot.
6. Pulse el detector de obstáculos mecánicos izquierdo del robot (14-fig. 2) durante 3 segundos para guardar el ajuste y salir del modo de emparejamiento. El robot emite un bip corto para confirmar.
7. Vuelva a colocar la tapa (3-fig. 2) del robot.

Observación:

- El número de paredes virtuales que pueden emparejarse con un robot no está limitado.
- Una pared virtual solo se puede asociar a un único robot

d) Configuración del mando a distancia

1. Coloque en su sitio las 2 pilas AAA (LR 03) en el compartimento para pila del mando a distancia.
2. Pulse el botón  del mando a distancia para encender la pantalla LCD.
3. Pulse el botón  del mando a distancia para entrar en el modo de programación del reloj.
4. Las 2 cifras de la hora parpadean. Use los botones  y  del mando a distancia para ajustar la hora.
5. Pulse el botón  para validar y pasar al ajuste de los minutos. Use los botones  y  para ajustar los minutos.
6. Pulse el botón  para validar y pasar al ajuste del día de la semana. Use los botones  y  para pasar la cifra hasta el valor deseado (1=lunes, 2=martes, 3=miércoles, 4=jueves, 5=viernes, 6=sábado, 7=domingo).
7. Pulse el botón  para guardar los ajustes.

Atención: el mando a distancia usa una tecnología por infrarrojos. Tenga cuidado de no dirigirlo hacia los ojos. Para garantizar una buena transmisión de la información, apunte siempre al receptor por infrarrojos (1-fig. 2) del robot al pulsar un botón. En cada envío de información, el robot emite un bip para confirmar la recepción de la información. Si no es el caso, repita el procedimiento siguiendo las instrucciones de este manual.

c) Vaciado del depósito de recuperación del polvo (fig. 9)

1. Asegúrese de que el botón de puesta en marcha/parada (10-fig 2) esté en la posición 0 (parado).
2. Retire la tapa (3-fig. 2) del robot tirando de ella al mismo tiempo que mantiene la base del robot.
3. Levante el depósito de recuperación del polvo (12-fig. 2) hacia arriba.
4. Retire la tapa del depósito de recuperación del polvo (parte gris) teniendo cuidado de no volcar el polvo en el suelo.
5. Vacíe el depósito de recuperación del polvo en la basura. En caso necesario, puede limpiar el depósito de recuperación del polvo con agua clara teniendo cuidado de secarlo correctamente con un trapo seco.
6. Retire el filtro HEPA y límpielo con un cepillo de cerdas flexibles.
7. Coloque de nuevo el filtro HEPA y la tapa del depósito de recuperación del polvo.
8. Vuelva a colocar el depósito de recuperación del polvo teniendo cuidado de introducirlo correctamente en su ubicación.
9. Vuelva a colocar la tapa (3-fig. 2) del robot.

Consejo: Tenga cuidado de vaciar el recipiente de recuperación del polvo al menos una vez por semana para garantizar el buen funcionamiento del robot. Sustituya con regularidad el filtro HEPA por uno nuevo para garantizar una buena aspiración.

Atención: No use un cepillo con cerdas duras para limpiar el filtro HEPA. Seque bien el conjunto de elementos antes del siguiente uso.

f) Sustitución de los cepillos laterales gastados (fig. 10)

1. Asegúrese de que el botón de puesta en marcha/parada (10-fig 2) esté en la posición 0 (parado).
2. Desenrosque el tornillo que sujeta el cepillo
3. Retire y sustituya por uno nuevo el cepillo lateral
4. Vuelva a enroscar el tornillo del cepillo

g) Desmontaje de la batería recargable (fig. 11)

1. Asegúrese de que el botón de puesta en marcha/parada (10-fig 2) esté en la posición 0 (parado) y que la alimentación conectable esté desconectada del robot.
2. Retire la tapa (3-fig. 2) del robot tirando de ella al mismo tiempo que mantiene la base del robot.
3. Desencaje la trampilla de la batería recargable (13-fig. 2)
4. Desencaje el conector de la batería teniendo cuidado de no dañar las conexiones eléctricas. Para volver a colocar la batería, siga este procedimiento en sentido inverso.




5. MODO DE EMPLEO

a) Inicio y parada manual del robot



1. Ponga el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) en la posición 1 (marcha).
2. Coloque el robot en el suelo en la zona que debe limpiar. Arrancará automáticamente después de 3 segundos.
3. Cuando desee detener el robot, levántelo del suelo. Se detendrá automáticamente después de 3 segundos.
4. Ponga el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) en la posición 0 (parada).

Nota: En cualquier momento, puede desplazar el robot manualmente apuntando el mando a distancia hacia el receptor por infrarrojos (1-fig. 2) y pulsando uno de los 4 botones de flecha (2-fig. 5). El ciclo de limpieza se reanuda automáticamente después.

b) Inicio y parada del robot con el mando a distancia











1. Ponga el botón de puesta en marcha/parada (10-fig. 2) en la posición 1 (marcha).
2. Coloque el robot sobre su base de carga automática. El indicador led (1-fig. 2) parpadeará en azul para indicar la carga.
3. Pulse el botón  del mando a distancia apuntando al receptor por infrarrojos (1-fig. 2) para iniciar un ciclo de limpieza. El robot emite un bip para confirmar el inicio. El robot volverá automáticamente a su base cuando el ciclo de limpieza haya terminado o cuando la batería esté descargada. Puede detener el robot en cualquier momento pulsando el botón  del mando a distancia (el robot emite 2 bips para confirmar) o puede ordenarle que vuelva a su base pulsando el botón  del mando a distancia (el robot emite un bit para confirmar).

c) Inicio automático del robot después de cargarlo




1. Asegúrese de que el robot esté cargando en la base de carga.
2. Pulse el botón de inicio automático (4-fig. 3) de la base de carga. El indicador led de inicio automático (9-fig. 3) se enciende en verde. El robot se iniciará automáticamente para un ciclo de limpieza cuando la batería esté cargada al 100 %. El robot volverá automáticamente a su base cuando el ciclo de limpieza haya terminado o cuando la batería esté descargada. Puede detener el robot en cualquier momento pulsando el botón  del mando a distancia o puede ordenarle que vuelva a su base pulsando el botón  del mando a distancia.

d) Programación de un inicio automático de un ciclo de limpieza



Nota: el ajuste del reloj debe realizarse obligatoriamente antes de la programación de un inicio automático.

1. Pulse el botón  del mando a distancia para encender la pantalla LCD.
2. Pulse el botón  del mando a distancia para entrar en el modo de programación del reloj.
3. Las 2 cifras de la hora parpadean. Use los botones  y  del mando a distancia para ajustar la hora de inicio automático.
4. Pulse el botón  para validar y pasar al ajuste de los minutos. Use los botones  y  para ajustar los minutos de inicio automático.
5. Para cada día de la semana (1=lunes, 2=martes, 3=miércoles, 4=jueves, 5=viernes, 6=sábado, 7=domingo), pulse el botón  para solicitar el inicio automático del día específico o pulse el botón  para pasar el día siguiente.
6. Cuando se hayan programado los 7 días, pulse el botón  para guardar los ajustes apuntando al receptor por infrarrojos (1-fig. 2). El robot emite un bip largo para confirmar la memorización de la programación.

e) Programación de la duración de un ciclo de limpieza





1. Pulse el botón  del mando a distancia para encender la pantalla LCD.
2. Pulse el botón  del mando a distancia para visualizar la duración del ciclo actualmente seleccionado.
3. Pulse de nuevo el botón  del mando a distancia para seleccionar la duración deseada (1=30 minutos, 2=60 minutos, 3=100 minutos). Con cada pulsación, el robot emite un bip para confirmar el cambio de la duración.

f) Programación del modo de limpieza

1. Pulse el botón  del mando a distancia para encender la pantalla LCD. La pantalla muestra el modo de limpieza actualmente seleccionado.
2. Pulse de nuevo el botón  del mando a distancia para seleccionar el modo de limpieza deseado. Con cada pulsación, el robot emite un bip para confirmar el cambio del modo.

Nota: Hay disponibles 5 modos de limpieza para cubrir todas las configuraciones. Un sexto modo «Auto» genera una combinación de los 5 modos estándar para optimizar la cobertura de la zona de limpieza del robot (véase fig. 12).

g) Programación del modo de detección de obstáculos

1. Pulse el botón  del mando a distancia para encender la pantalla LCD. La pantalla muestra el modo de limpieza actualmente seleccionado.
 2. Pulse el botón  del mando a distancia para activar el modo de detección por ultrasonidos. Este modo permite que el robot se anticipe a los obstáculos y ralentice su marcha para no romper objetos en su trayecto. El icono  aparece en la pantalla LCD y el robot emite un bip para confirmar.
 3. Pulse de nuevo el botón  del mando a distancia para desactivar el modo de detección por ultrasonidos.
- Consejo:** para una mejor experiencia del producto, se recomienda encarecidamente usar el modo de detección por ultrasonidos.

6. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

a) Robot aspirador (EASYMATE Floor 300)

Referencia: 330000
Alimentación: 20V CC
Consumo: 1000 mA
Volumen del depósito de recuperación del polvo: 0,25 l
Dimensiones: 70x270x270 mm
Nivel de ruido: <60dB

b) Base de carga

Referencia: 850000
Alimentación: 20V CC
Consumo: 1000 mA
Dimensiones: 75x230x125 mm

c) Pared virtual

Referencia: 330001
Alimentación: 3,6V CC (o 2x pilas AA LR06 o 2 baterías recargable LR06, suministradas)
Consumo: 350 mA
Dimensiones: 75x130x40 mm

d) Mando a distancia de programación

Referencia: 890000
Alimentación: 2x pilas AAA LR03 (suministradas)
Dimensiones: 145x53x12 mm

e) Alimentación

Referencia: 830000
Adaptador de 100-240V 0,8A AC / 20V 1000 mA DC

7. OPCIONES

Pared virtual adicional (ref. 330001)
Kit de 2 cepillos laterales y 1 filtro HEPA (ref. 330002)

8. ASISTENCIA TÉCNICA - GARANTÍA

Avería	Causa	Solución
<ul style="list-style-type: none"> Ninguna función 	<ul style="list-style-type: none"> Sin alimentación Mantenimiento necesario Batería vacía 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que el botón de puesta en marcha/parada esté en la posición de marcha I Compruebe que los cepillos laterales estén correctamente limpiados Compruebe que el depósito de recuperación del polvo esté vacío Recargue la batería
<ul style="list-style-type: none"> Ruido inusual durante el funcionamiento 	<ul style="list-style-type: none"> Mantenimiento necesario 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que los cepillos laterales estén correctamente limpiados y bien fijados Compruebe que el depósito de recuperación del polvo esté vacío Compruebe que ningún obstáculo impida la rotación de las ruedas
<ul style="list-style-type: none"> El robot no se inicia automáticamente 	<ul style="list-style-type: none"> Programación incorrecta 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que la función «Auto» esté activada Compruebe que la programación horaria y el reloj estén correctamente configurados.
<ul style="list-style-type: none"> Robot apagado en medio de una habitación, no vuelve a la base automáticamente 	<ul style="list-style-type: none"> Posición de la base Error de emparejamiento 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que ninguna pared virtual u obstáculo esté presente alrededor de la base Coloque la base en una zona de fácil acceso Repita el procedimiento de emparejamiento base/robot
<ul style="list-style-type: none"> Robot que va constantemente hacia atrás 	<ul style="list-style-type: none"> Detector de obstáculo bloqueado 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que el detector de obstáculo no esté bloqueado por un cuerpo extraño Limpie con un trapo seco los detectores ultrasónicos del conjunto de elementos.
<ul style="list-style-type: none"> Robot que se cae por las escaleras 	<ul style="list-style-type: none"> Sensor anticaída obstruido 	<ul style="list-style-type: none"> Limpie los sensores anticaída con un bastoncillo humedecido con agua clara
<ul style="list-style-type: none"> Robot apagado en el medio de una habitación 	<ul style="list-style-type: none"> Pérdida de base 	<ul style="list-style-type: none"> Coloque la base en una zona de fácil acceso
<ul style="list-style-type: none"> Led rojo encendido, error del robot 	<ul style="list-style-type: none"> Depósito lleno Filtro sucio 	<ul style="list-style-type: none"> Vacíe el depósito. Cambie el filtro si está sucio. Apague el robot y elimine el error.
<ul style="list-style-type: none"> Robot que gira sobre sí mismo antes de dar error 	<ul style="list-style-type: none"> Bloqueo de la rueda delantera 	<ul style="list-style-type: none"> Elimine el punto de bloqueo de la rueda Limpie la rueda


Asistencia técnica : 902 109 819
sat-hotline@cfi-extel.com

La última versión de las instrucciones se pueden bajar en color en: www.cfi-extel.com

CONDICIONES DE LA GARANTÍA: Este aparato tiene garantía para las piezas y el mantenimiento en nuestros talleres.

La garantía no cubre: los consumibles (pilas, baterías, etc.) y los daños ocasionados por: un uso o instalación incorrectos, la intervención de una tercera persona, el deterioro por golpes físicos o cortocircuitos, caídas o fenómenos atmosféricos.

- No abrir el aparato para no perder la cobertura de la garantía.
- En caso de una eventual devolución a SPV, proteger la tapa para evitar que se raye.
- Limpiar únicamente con un trapo suave, no usar disolventes. La garantía quedará anulada en el caso de que desmonte las piezas. Antes de la limpieza, desconecte el aparato de la corriente o apáguelo.

 **Atención:** No utilice ningún producto o solución de depuración carboxílica, alcohol o similar. Además de poder dañar el aparato, los vapores son asimismo peligrosos para la salud y explosivos. No utilice ninguna herramienta que pueda conducir la corriente (cepillo de metal, herramienta puntiaguda... u otros) durante la limpieza.

El ticket de compra o la factura sirven para demostrar la fecha de compra.

9. MEDIDAS DE SEGURIDAD:

Los daños provocados por el incumplimiento de lo estipulado en el manual tendrán como consecuencia la terminación de la garantía. No asumiremos responsabilidad alguna por los daños resultantes.

No asumiremos responsabilidad alguna por cualesquiera daños, en los bienes o personas, provocados por una manipulación incorrecta o el incumplimiento de las instrucciones de seguridad.

Este producto ha sido fabricado respetando completamente las normas de seguridad. Para mantener este estado y garantizar el uso correcto del producto, el usuario deberá respetar las instrucciones y avisos de seguridad incluidos en el manual.



- Este símbolo indica un riesgo de electrocución o de cortocircuito.
- Solo deberá utilizar este producto con un nivel de corriente situado entre: 100-240 voltios y 50-60 hercios. No intente nunca utilizar este aparato con un nivel de corriente distinto.
 - Compruebe que todas las conexiones eléctricas del sistema cumplen las instrucciones de uso.
 - En los establecimientos comerciales, compruebe que cumple con las normas de prevención de accidentes correspondientes a las instalaciones eléctricas.
 - En las escuelas, los equipos de formación, talleres... se requiere la presencia de personal cualificado para el control del funcionamiento de los aparatos electrónicos.
 - Respete los consejos de uso del resto de aparatos asociados al sistema.
 - Póngase en contacto con una persona experimentada en caso de que tenga dudas sobre el modo de funcionamiento o la seguridad de los aparatos.
 - No conecte ni desconecte nunca los aparatos eléctricos con las manos húmedas.
 - Durante la instalación de este producto, compruebe que los cables de alimentación no corren peligro de sufrir daños.
 - ¡No cambie nunca los cables eléctricos dañados usted mismo! En este caso, quítelos y llame a una persona experimentada.
 - La toma de corriente debe encontrarse cerca del aparato y debe poder acceder a ella fácilmente.



ATENCIÓN

La empresa advierte al usuario de la presencia de instrucciones importantes relativas al uso y al mantenimiento (reparación) en la documentación que acompaña al aparato.



La empresa advierte al usuario de la presencia de «tensiones peligrosas», no aisladas en el interior de la caja del producto, suficientemente significativas como para suponer un riesgo de electrocución para las personas.

1 INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA	p.2
2 DESCRITIVO	p.2
3 NOMENCLATURA	p.3
a. Aspirador robô	
b. Base de recarga automática	
c. Parede virtual	
d. Telecomando de programação	
4 INSTALAÇÃO E MANUTENÇÃO	p.4
a. Primeira carga e recarga manual	
b. Preparação da base de recarga e do robô	
c. Preparação da parede virtual	
d. Preparação do telecomando	
e. Esvaziamento do reservatório coletor de poeira	
f. Substituição das escovas laterais usadas	
g. Desmontagem da bateria recarregável	
5 INSTRUÇÕES DE UTILIZAÇÃO	p.7
a. Arranque e paragem manual do seu robô	
b. Arranque e paragem do seu robô com o telecomando	
c. Arranque automático do seu robô após recarga	
d. Programação de um arranque automático de ciclo de limpeza	
e. Programação da duração de um ciclo de limpeza	
f. Programação do modo de limpeza	
g. Programação do modo de deteção de obstáculos	
6 CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	p.8
a. Robô aspirador	
b. Base de recarga	
c. Parede virtual	
d. Telecomando de programação	
e. Alimentação	
7 OPÇÕES	p.9
8 ASSISTÊNCIA TÉCNICA - GARANTIA	p.9
9 MEDIDAS DE SEGURANÇA	p.10

1. INSTRUÇÕES DE SEGURANÇA

Importante!

- Leia atentamente o manual de utilização antes de instalar ou utilizar este produto.
- Se instalar este produto para outras pessoas, não se esqueça de transmitir o manual ou uma cópia para o utilizador final.

Advertência:

- Os diferentes elementos deverão ser desmontados por um técnico autorizado.

Medidas de segurança:

- Para uma exploração em total segurança deste sistema, é essencial que os instaladores, utilizadores e técnicos respeitem todos os procedimentos de segurança descritos neste manual.
- Advertências específicas e símbolos de atenção estão indicados nos elementos, se necessário.
- Ao limpar ou substituir as escovas, baterias ou outros acessórios, deve desligar a alimentação elétrica do aparelho.

2. DESCRITIVO (fig. 1)

1. Aspirador robô (inclui 2 escovas laterais e 1 reservatório coletor de poeira)
2. Base de recarga automática
3. Telecomando de programação
4. Parede virtual
5. Escova lateral suplementar x 1
6. Filtro HEPA suplementar x 1
7. Transformador

Generalidade

O aspirador robô Extel EasyMate Floor 300 é um aspirador autónomo com uma programação de 7 dias e uma base de recarga que permite-lhe limpar a sua casa sem que tenha que intervir. A sua dimensão compacta permite-lhe navegar em todos os cantos e evitar quedas e obstáculos. As 2 escovas laterais interagem com o sistema de aspiração para garantir a captura da poeira em todos os cantos da sua casa. Um dispositivo ideal para garantir uma limpeza diária perfeita.

O robô Extel EasyMate Floor 300 é recomendado apenas para uso no interior. Pode limpar diferentes tipos de solo: parquê, linóleo, carpete, tapetes finos ou azulejos.

Precauções de utilização do seu robô Extel EasyMate

- Utilize apenas fontes de alimentação (transformador, bateria, ...) fornecidas com o robô.
- Mantenha o seu robô longe de fontes de calor e produtos inflamáveis.
- Em caso de imobilização prolongada do seu robô, remova a bateria e guarde as peças num lugar fresco e seco ou recarregue as baterias pelo menos uma vez por mês.

Não deixe objetos frágeis, elétricos ou flexíveis na área de atividade do seu robô.

- Remova todos os líquidos da área de atividade do robô.
- Não utilize o seu robô ao ar livre ou em locais húmidos como a casa de banho.
- Não utilize o seu robô para aspirar elementos ardentes, fumantes ou húmidos.
- Não obstrua os orifícios de ventilação para garantir o bom funcionamento do seu robô.
- Não coloque nenhum objeto, pessoa ou qualquer outro elemento sobre o robô.
- Este robô não é um brinquedo e deve ser utilizado exclusivamente para a limpeza.

3. NOMENCLATURA (fig. 2)

a) Aspirador robô (fig. 2)

1. Receptor infravermelho & Indicador LED / vermelho intermitente: bateria fraca / azul intermitente: carregamento da bateria / azul: bateria 100% carregada / vermelho: erro
2. Detetor de obstáculo ultrassónico (x7)
3. Tampa
4. Escovas laterais (x2)
5. Roda
6. Contacto de recarga para a base
7. Sensores antiqueda (x3)
8. Boca de aspiração
9. Rodas motorizadas (x2)
10. Botão arranque/paragem do aspirador robô
11. Tomada para a ficha 20V DC do transformador (transformador a ligar a uma instalação em conformidade com as normas em vigor : em conformidade com as exigências da CERTIEL em Portugal).
12. Reservatório coletor de poeira + filtro HEPA
13. Compartimento da bateria recarregável
14. Detetor de obstáculo mecânico (x2)
15. Botão de emparelhamento
16. Ímã para a fixação da tampa (x2)

b) Base de recarga automática (fig 3)

1. Contacto para a recarga do robô (x2)
2. Sensor de ultra-som (x2)
4. Botão de arranque automático: ao premir este botão, o robô arranca automaticamente logo que a carga da bateria atingir 100%
5. Botão de emparelhamento
6. Tomada para a ficha 20V DC do transformador (transformador a ligar a uma instalação em conformidade com as normas em vigor: em conformidade com as exigências da CERTIEL em Portugal).
7. Ficha 3,6V DC para recarga da parede virtual
8. Indicador LED ON/OFF/azul: base ligada à rede elétrica
9. Indicador LED de arranque automático/verde: arranque automático ativado









c) Parede virtual (fig. 4)


1. Indicador LED ON/OFF/azul: ON
2. Switch ON/OFF
3. Sensor de ultra-som (x2)
4. Tomada para a ficha 3,6V DC do transformador (7-fig.7).
5. Botão de emparelhamento
6. Compartimento da bateria

Nota: A parede virtual pode ser alimentada por pilhas LR06 recarregáveis através da base ou por pilhas LR06.

Cuidado: nunca recarregue as baterias (risco de explosão).

d) Telecomando de programação (fig 5)

1. Botão  : para ligar e desligar o ecrã LCD do telecomando
2. Setas (x4): para orientar o robô na direção pretendida
3. Botão  : para confirmar uma opção de menu
4. Botão  : para acionar o arranque/paragem do robô
5. Botão  : para ajustar a hora do telecomando
6. Botão  : para definir o tempo de funcionamento do robô (30/60/100 minutes)
7. Botão  : para programar o arranque automático do seu robô em 7 dias
8. Botão  : para definir o modo de funcionamento do seu robô
9. Botão  : para definir o modo de deteção de obstáculo do seu robô

10. Botão  : comando de retorno à base
11. Ícone de ajuste da hora
12. Ícone de programação horária
13. Ícone de Tempo de ciclo
14. Número que indica o dia da semana (1 = segunda-feira, 2 = terça-feira, 3 = quarta-feira, 4 = quinta-feira, 5 = sexta-feira, 6 = sábado, 7 = domingo)
15. Hora
16. Modo de sucção ativa (não editável para esta versão)
17. Ícone de deteção de obstáculo por ultrasom
18. Ícone de modo de limpeza (fig. 12)

4. INSTALAÇÃO E MANUTENÇÃO

a) Primeira carga e recarga manual

1. Verifique se o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) está na posição 0 (paragem).
2. Insira a ficha 20V DC do transformador na tomada do aspirador (11-fig. 2) prevista para este efeito.
3. Insira o transformador numa tomada 230V AC -50Hz.
4. Colocar o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) na posição 1 (arranque). O indicador LED (1-fig. 2) acende uma luz azul intermitente e o robô emite um curto bipe para assinalar que o seu robô está a carregar.
5. Quando o indicador LED (1-fig. 2) acender uma luz azul com a emissão de 3 bipes curtos, o robô estará totalmente carregado. Pode então recolocar o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) na posição 0 (paragem) e desligar o transformador da tomada antes de retirar a ficha 20V DC do seu robô.


Conselho: O tempo médio de carregamento do seu robô é de 2 horas para uma autonomia de 100 minutos. O primeiro carregamento do aparelho deve durar pelo menos 6 horas antes da primeira utilização para garantir uma recarga completa.

b) Preparação da base de recarga e do robô (fig. 6)

Preparação da base de recarga

1. Coloque a base de recarga sobre uma superfície plana e contra uma parede. Deixe um espaço mínimo de 60 cm do lado direito e esquerdo da base de recarga para garantir um funcionamento correcto do dispositivo.
2. Insira a ficha 20V DC do transformador na tomada situada na parte traseira da base de recarga (6-fig. 7).
3. Insira o transformador numa tomada 230V AC -50Hz. O indicador LED ON/OFF (8-fig.3) da base de recarga acende uma luz azul para indicar o funcionamento correcto.

Teste da base de recarga:

1. Verifique se a bateria do robô está carregada e posicione o botão de arranque/paragem do robô (10-fig. 2) na posição 1 (arranque).
2. Coloque o robô a 1 m da base de recarga. O robô vai começar a limpar automaticamente.
3. Premir o botão  direccionando o telecomando para o receptor de infravermelhos (1-fig. 2) do robô. A aspiração e as escovas laterais do robô param e o robô regressa à base para recarregar. Quando o robô chegar à base, o indicador LED (1-fig. 2) acenderá uma luz azul intermitente e o robô emitirá um curto sinal sonoro para assinalar o início da recarga. Se o robô não voltar à sua base após alguns minutos, verificar a instalação da base de recarga e proceder a um emparelhamento

Emparelhamento do robô com a base de recarga:

Nota: O emparelhamento do robô com a base de recarga é um procedimento da fábrica. O procedimento pode ser necessário em caso de falha ou substituição da base de recarga.

1. Verifique se o robô não está a carregar e retire a tampa (3-fig. 2) do robô puxando-a e segurando a base do robô.
2. Colocar o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) do robô na posição 1 (arranque). Não coloque o robô no chão para evitar que inicie um ciclo de limpeza.
3. Prima o botão de emparelhamento do robô (15-fig. 2). O indicador LED (1-fig. 2) acende uma luz azul e vermelho intermitente e o robô emite um bipe longo.

4. Quando o indicador LED (1-fig. 2) estiver vermelho, prima novamente o botão de emparelhamento do robô (15-Fig. 2). O indicador LED (1-fig. 2) pisca agora apenas em vermelho e o robô emite um sinal sonoro curto.
5. Prima o botão de emparelhamento da base de recarga (5-fig. 3) durante 3 segundos. Um bipe longo confirma o emparelhamento do robô com a base de recarga.
6. Prima o botão do detetor de obstáculos à esquerda do motor do robô (14-fig. 2) durante 3 segundos para salvar o ajuste e sair do modo de emparelhamento. O robô emite um sinal sonoro curto para confirmar.
7. Recoloque a tampa (3-fig. 2) do robô.

c) Preparação da parede virtual

Recarga da parede virtual (fig. 7):

Atenção: procedimento **indicado apenas para baterias recarregáveis LR06**, nunca para pilhas (risco de explosão).

1. Coloque o interruptor ON/OFF (2-fig. 4) na posição OFF.
2. Retire a ficha 3,6V (7-fig. 7) do lado da base de recarga.
3. Insira a ficha 3,6V (7-fig. 7) na tomada (4-fig. 4) da parede virtual. O indicador LED (1-fig. 4) pisca em azul 3 vezes para indicar que a carga está em andamento.
4. Quando o indicador LED (1-fig. 4) da parede virtual estiver azul, a bateria estará totalmente carregada (100%). Retire a parede virtual da ficha e introduza a ficha 3,6V na base de recarga (7-fig. 7).

Nota: Quando a bateria da parede virtual estiver fraca, o indicador LED (1-fig. 4) acenderá uma luz azul intermitente. Recarregue a parede virtual. A fim de garantir uma autonomia mais longa, a parede virtual incorpora um modo de espera automático que será acionado quando o robô não estiver em funcionamento. A parede virtual sai do modo de espera automaticamente quando o robô inicia um novo ciclo de limpeza.

c) Preparação da parede virtual (fig. 8):

1. Coloque o interruptor ON/OFF (2-fig. 4) na posição ON.
2. Posicione a parede virtual ao lado de uma parede em função das suas necessidades. A parede virtual gera uma barreira invisível com um comprimento máximo de 2,5 m.

Atenção: Não coloque a parede virtual a menos de 1 m da base de recarga quando o robô estiver a funcionar para evitar perturbações e permitir um funcionamento correcto.

Emparelhamento da parede virtual com o robô:












Nota: O emparelhamento do robô com a parede virtual é um procedimento realizado na fábrica. O procedimento pode ser necessário em caso de falha ou adição de uma parede virtual (opcional).

1. Verifique se o robô não está a carregar e retire a tampa (3-fig. 2) do robô puxando-a e segurando a base do robô.
2. Colocar o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) do robô na posição I (arranque). Não coloque o robô no chão para evitar que inicie um ciclo de limpeza.
3. Prima o botão de emparelhamento do robô (15-fig. 2). O indicador LED (1-fig. 2) acende uma luz azul e vermelho intermitente e o robô emite um bipe longo.
4. Quando o indicador LED (1-fig. 2) estiver vermelho, prima novamente o botão de emparelhamento do robô (15-Fig. 2). O indicador LED (1-fig. 2) pisca agora apenas em vermelho e o robô emite um sinal sonoro curto.
5. Prima o botão de emparelhamento da parede virtual (5-fig. 4). Um bipe longo confirma o emparelhamento da parede virtual com o robô.
6. Prima o botão do detetor de obstáculos à esquerda do motor do robô (14-fig. 2) durante 3 segundos para salvar o ajuste e sair do modo de emparelhamento. O robô emite um sinal sonoro curto para confirmar.
7. Recoloque a tampa (3-fig. 2) do robô.

Nota:

- o número de paredes virtuais que podem ser emparelhadas com um robô não é limitado.
Uma parede virtual só pode ser associada a um único robô.

d) Preparação do telecomando

1. Insira as 2 pilhas AAA (LR 03) no compartimento das pilhas do telecomando.
2. Prima o botão  do telecomando para ligar o ecrã LCD.
3. Prima o botão  do telecomando para entrar no modo de programação do relógio.
4. Os 2 dígitos da hora piscam. Utilize os botões  e  do telecomando para ajustar a hora.
5. Prima o botão  para confirmar e ajustar os minutos. Utilize os botões  e  para ajustar os minutos.
6. Prima o botão  para confirmar e passar para o ajuste do dia da semana. Utilize os botões  e  para alcançar o valor pretendido (1 = segunda-feira, 2 = terça-feira, 3 = quarta-feira, 4 = quinta-feira, 5 = sexta-feira, 6 = sábado, 7 = domingo).
7. Prima o botão  para salvar os ajustes.

Atenção: o telecomando utiliza uma tecnologia de infravermelhos. Não dirija o telecomando para os olhos (seus ou de outras pessoas). A fim de assegurar a correcta transmissão das informações ao premir um botão, dirija o telecomando para o receptor de infravermelhos (1-fig. 2) do robô. Ao enviar informações, o robô emite um bipe para confirmar a recepção das informações. Em caso de falha, repita o procedimento seguindo as instruções contidas neste manual.

e) Esvaziamento do reservatório coletor de poeira (fig. 9)

1. Verifique se o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) está na posição 0 (paragem).
2. Retire a tampa (3-fig. 2) do robô puxando-a e segurando a base do robô.
3. Levante o reservatório coletor de poeira (12-fig. 2).
4. Retire a tampa do reservatório coletor de poeira (parte cinzenta), sem derramar a poeira no chão.
5. Esvazie o reservatório coletor de poeira no lixo. Se necessário, pode limpar o reservatório coletor de poeira com água limpa, mas não se esqueça de secá-lo com um pano seco.
6. Remova o filtro HEPA e limpe-o com uma escova de cerdas macias.
7. Reposicione o filtro HEPA e a tampa do reservatório coletor de poeira.
8. Reposicione o reservatório coletor de poeira inserindo-o correctamente no seu compartimento
9. Recoloque a tampa (3-fig. 2) do robô.

Conselho: Esvazie o reservatório coletor de poeira pelo menos uma vez por semana para garantir o bom funcionamento do seu robô. Substitua periodicamente o filtro HEPA por um novo filtro para garantir uma boa aspiração.

Atenção: Não utilize uma escova de cerdas duras para limpar o filtro HEPA. Não se esqueça de secar todas as peças antes da próxima utilização.

f) Substituição das escovas laterais usadas (fig. 10)

1. Verifique se o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) está na posição 0 (paragem).
2. Desaperte o parafuso de fixação da escova
3. Remova e substitua a escova lateral por uma nova escova
4. Aperte o parafuso segurando a escova

g) Desmontagem da bateria recarregável (fig. 11)

1. Verifique se o botão de arranque/paragem (10-fig. 2) está na posição 0 (paragem) e se o transformador está desligado do robô.
 2. Retire a tampa (3-fig. 2) do robô puxando-a e segurando a base do robô.
 3. Desencaixe o compartimento da bateria (13-fig. 2).
 4. Solte o conector da bateria, verificando se as ligações eléctricas não estão danificadas.
- Para remontar a bateria, siga este procedimento na direcção oposta.




5. INSTRUÇÕES DE UTILIZAÇÃO

a) Arranque e paragem manual do seu robô



1. Colocar o botão de arranque/paragem (10-fig 2) na posição 1 (arranque).
2. Coloque o robô no chão na área a limpar. O robô arranca automaticamente após 3 segundos.
3. Quando quiser parar o seu robô, levante-o do chão. O robô desliga-se automaticamente após 3 segundos.
4. Colocar o botão de arranque/paragem (10-fig 2) na posição 0 (paragem).

Nota: A qualquer momento, pode deslocar o seu robô manualmente, dirigindo o telecomando para o receptor de infravermelhos (1-fig. 2) e pressionando um dos 4 botões de seta (2-fig. 5). O ciclo de limpeza retomará automaticamente depois disso.

b) Arranque e paragem do seu robô com o telecomando











1. Colocar o botão de arranque/paragem (10-fig 2) na posição 1 (arranque).
2. Coloque o robô na base de recarga automática. O indicador LED (1-fig. 2) pisca em azul para indicar que a carga está em andamento.
3. Prima o botão  do telecomando dirigindo o telecomando para o receptor de infravermelhos (1-fig. 2) para iniciar um ciclo de limpeza. O robô emite um bipe para confirmar o início do ciclo de limpeza. O robô retornará automaticamente à sua base quando o ciclo de limpeza estiver terminado ou quando a bateria estiver descarregada. Pode parar o seu robô a qualquer momento com o botão  do telecomando (o robô emite 2 bipes para confirmar) ou comandar o retorno à base com o botão  do telecomando (o robô emite um bipe para confirmar).

c) Arranque automático do seu robô após recarga




1. Verifique se o robô está a carregar na base de recarga.
2. Prima o botão de arranque automático (4-fig. 3) da base de recarga. O indicador LED de arranque automático (9-fig. 3) acende uma luz verde. O robô vai começar automaticamente um ciclo de limpeza quando a bateria estiver totalmente carregada (100%). O robô retornará automaticamente à sua base quando o ciclo de limpeza estiver terminado ou quando a bateria estiver descarregada. Pode parar o seu robô a qualquer momento com o botão  do telecomando ou comandar o retorno à base com o botão  do telecomando.

d) Programação de um arranque automático de ciclo de limpeza

Nota: O ajuste do relógio deve ser efectuado antes da programação de um arranque automático.


1. Prima o botão  do telecomando para ligar o ecrã LCD.
2. Prima o botão  do telecomando para entrar no modo de programação do relógio.
3. Os 2 dígitos da hora piscam. Utilize os botões  e  do telecomando para ajustar a hora de arranque automático.
4. Prima o botão  para confirmar e ajustar os minutos. Utilize os botões  e  para ajustar os minutos do arranque automático.
5. Para cada dia da semana (7 = domingo, 1 = segunda-feira, 2 = terça-feira, 3 = quarta-feira, 4 = quinta-feira, 5 = sexta-feira, 6 = sábado), prima o botão  para comandar o arranque automático do dia específico ou prima o botão  para passar para o dia seguinte.
6. Quando os 7 dias tiverem sido programados, prima o botão  para salvar os ajustes dirigindo o telecomando para o receptor de infravermelhos (1-fig. 2). O robô emite um bip longo para confirmar a gravação da programação.

e) Programação da duração de um ciclo de limpeza

1. Prima o botão  do telecomando para ligar o ecrã LCD.
2. Prima o botão  do telecomando para visualizar a duração do ciclo atualmente selecionado.
3. Prima novamente o botão  do telecomando para seleccionar o tempo desejado (1=30minutos, 2=60minutos, 3=100minutos). Para cada pressão do botão, o robô emite um bipe para confirmar a alteração da duração.


f) Programação do modo de limpeza



1. Prima o botão  do telecomando para ligar o ecrã LCD. O ecrã apresenta o modo de limpeza atualmente selecionado.


2. Prima novamente o botão  do telecomando para selecionar o modo de limpeza desejado. Para cada pressão do botão, o robô emite um bipe para confirmar a alteração do modo.

Nota: 5 modos de limpeza estão disponíveis para cobrir todas as configurações. Um sexto modo "Auto" gera uma combinação dos 5 modos padrão para otimizar a cobertura da sua área de limpeza pelo seu robô (ver fig. 12).

g) Programação do modo de detecção de obstáculos

1. Prima o botão  do telecomando para ligar o ecrã LCD. O ecrã apresenta o modo de limpeza atualmente selecionado.

2. Prima novamente o botão  do telecomando para ativar o modo de detecção por ultrassom. Este modo permite que o robô antecipe a presença de obstáculos e reduza a sua velocidade para não quebrar objetos no seu trajeto. O ícone  aparece no ecrã LCD e o robô emite um bipe para confirmar.

3. Prima novamente o botão  do telecomando para desligar o modo de detecção por ultrassom.

Conselho: Para uma melhor experiência, recomendamos fortemente a utilização do modo de detecção por ultrassom do produto.

6. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

a) Robô aspirador (EASYMATE Floor 300)

Referência: 330000

Alimentação: 20V DC

Consumo: 1000 mA

Volume do reservatório coletor de poeira: 0,25 l

Dimensões: 70x270x270 mm

Nível de ruído: <60dB

b) Base de recarga

Referência: 850000

Alimentação: 20V DC

Consumo: 1000 mA

Dimensões: 75x230x125 mm

c) Parede virtual

Referência: 330001

Alimentação: 3,6V DC (ou 2x pilhas AA LR06 ou 2 baterias recarregável LR06, fornecidas)

Consumo: 350 mA

Dimensões: 75x130x40 mm

d) Telecomando de programação

Referência: 890000

Alimentação: 2x pilhas AAA LR03 (fornecidas)

Dimensões: 145x53x12 mm

e) Alimentação

Referência: 830000

Transformador: 100-240V 0,8A AC / 20V 1000mA DC

7. OPÇÕES

Parede virtual suplementar (ref. 330001)

Kit de 2 escovas laterais e 1 filtro HEPA (ref. 330002)

8. ASSISTÊNCIA TÉCNICA - GARANTIA

Avaria	Causa	Solução
<ul style="list-style-type: none">• Nenhuma função disponível	<ul style="list-style-type: none">• Nenhuma fonte de alimentação• Manutenção necessária• Bateria vazia	<ul style="list-style-type: none">• Verifique se o botão de arranque/paragem está na posição de arranque I• Verifique se as escovas laterais estão bem limpas• Verifique se o reservatório coletor de poeira está vazio• Recarregar a bateria
<ul style="list-style-type: none">• Barulho anormal durante o funcionamento	<ul style="list-style-type: none">• Manutenção necessária	<ul style="list-style-type: none">• Verifique se a função "Auto" está activada• Verifique se a programação horária e o relógio estão correctamente parametrizados.
<ul style="list-style-type: none">• O Robot não arranca automaticamente	<ul style="list-style-type: none">• Programação incorrecta	<ul style="list-style-type: none">• Verifique se as escovas laterais estão bem limpas e correctamente fixadas• Verifique se o reservatório coletor de poeira está vazio• Verifique se nenhum obstáculo impede a rotação das rodas
<ul style="list-style-type: none">• O robô está desligado e não regressa à base automaticamente	<ul style="list-style-type: none">• Posição da base• Erro de emparelhamento	<ul style="list-style-type: none">• Verifique se nenhuma parede virtual ou obstáculo está presente em torno da base• Coloque a base numa área facilmente acessível• Reiniciar o procedimento de emparelhamento base/robô
<ul style="list-style-type: none">• O robô se desloca para trás permanentemente	<ul style="list-style-type: none">• Detetor de obstáculo bloqueado	<ul style="list-style-type: none">• Verifique se o detetor de obstáculos não está bloqueado por um corpo estranho• Utilize um pano seco para limpar os sensores de ultrassom de todos os elementos.
<ul style="list-style-type: none">• O robô cai nas escadas	<ul style="list-style-type: none">• Sensor antiqueda obstruído	<ul style="list-style-type: none">• Limpe os sensores antiqueda com um cotonete humedecido com água limpa
<ul style="list-style-type: none">• Robô desligado no meio de uma peça da casa	<ul style="list-style-type: none">• Perda da base	<ul style="list-style-type: none">• Coloque a base numa área facilmente acessível
<ul style="list-style-type: none">• LED vermelho ligado, erro do robô	<ul style="list-style-type: none">• Reservatório cheio• Filtro sujo	<ul style="list-style-type: none">• Esvazie o reservatório.• Substitua o filtro se estiver sujo.• Desligue o robô e elimine a falha.
<ul style="list-style-type: none">• O robô gira em torno de si mesmo antes de assinalar um erro	<ul style="list-style-type: none">• Bloqueio da roda dianteira	<ul style="list-style-type: none">• Remova o ponto de bloqueio da roda• Limpe a roda


Em caso de necessidade, o nosso site técnico está à sua disposição : www.cfi-extel.com

Última versão do manual em download a cores em: www.cfi-extel.com

CONDIÇÃO DE GARANTIA: Este aparelho é garantido, peças e mão-de-obra nos nossos ateliês.

A garantia não cobre: os consumíveis (pilhas, baterias, etc.) e os danos ocasionados por : má utilização, má instalação, intervenção exterior, deterioração por choque físico ou eléctrico, queda ou fenómeno atmosférico.

- Não abrir o aparelho, de modo a não perder a cobertura da garantia.
- Durante um eventual regresso em SPV, proteger o tampa para evitar riscos.
- Manutenção com um pano suave unicamente, sem solventes. A garantia é anulada se desmontar os componentes. Antes da limpeza, desligue ou coloque o aparelho fora de tensão.

 **Atenção:** Não utilizar qualquer produto ou essência de lavagem com ácido carboxílico, álcool ou semelhanças. Para além de poderem danificar o seu aparelho, os vapores são perigosos para a sua saúde e são explosivos.

Não utilize nenhum instrumento que possa ser condutor de tensão (escova metálica, ferramenta pontiaguda...ou outro) para a limpeza.

O talão de compra ou a factura comprovam a data de compra.

9. MEDIDAS DE SEGURANÇA:

Os danos provocados pela falta de conformidade ao manual conduzem à expiração da garantia. Não assumiremos qualquer responsabilidade pelos danos daí resultantes!

Não assumiremos qualquer responsabilidade relativamente a todo o dano, em bens e pessoas, causado por uma má manipulação ou pela falta da conformidade relativamente às instruções de segurança.

Este produto é fabricado no estrito respeito das instruções de segurança. Para manter este estatuto e assegurar a melhor exploração do produto, o utilizador deve observar as instruções de segurança e os avisos de segurança contidos neste manual.

 : Este símbolo indica o risco de choque eléctrico ou o risco de curto-circuito.

- Só deverá utilizar este produto a uma tensão compreendida entre: 100-240 Volts e 50-60 hertz. Nunca tente utilizar este aparelho com uma tensão diferente.

- Verifique se todas as instalações eléctricas do sistema estão em conformidade com as instruções de utilização.

- Nos estabelecimentos comerciais, assegure-se de que observa as regras de prevenção dos acidentes para as instalações eléctricas.

- Nas escolas, nos equipamentos de formação, os ateliês... é necessária a presença de pessoal qualificado para controlar o funcionamento dos aparelhos eletrónicos.

- Observe as instruções de utilização dos outros aparelhos ligados ao sistema.

- Queira contactar uma pessoa experiente em caso de dúvida sobre o funcionamento ou a segurança dos aparelhos.

- Nunca ligue ou desligue os aparelhos eléctricos com as mãos molhadas.

- Durante a instalação deste produto, verifique se os cabos de alimentação não ficam danificados.

- Nunca substituir os cabos eléctricos danificados por si mesmo! Neste caso, retire-os e contacte uma pessoa experiente.

- A tomada deve estar perto do aparelho e ser facilmente acessível.



ATENÇÃO:

O utilizador dispõe de instruções importantes relativas à utilização e a manutenção (reparação) na documentação que acompanha o aparelho.



Avisa o utilizador da presença « de tensões perigosas », não isoladas dentro da caixa do produto, suficientemente importantes para representar um risco de electrocussão para as pessoas.

CONTENTS

1 SAFETY INSTRUCTIONS	p.2
2 DESCRIPTION	p.2
3 PARTS LIST	p.3
a. Robot vacuum cleaner	
b. Automatic charging station	
c. Virtual wall	
d. Remote control	
4 INSTALLING AND SERVICING	p.4
a. Charging for the first time and manual recharging	
b. Setting up the charging station and robot	
c. Installing the virtual wall	
d. Installing the remote control	
e. Emptying the dust collection tray	
f. Replacing used side brushes	
g. Disassembling the rechargeable battery	
5 USER GUIDE	p.7
a. Starting and manually stopping your robot	
b. Starting and stopping your robot using the remote	
c. Automatically starting your robot after it recharges	
d. Programming a cleaning cycle to start automatically	
e. Programming a cleaning cycle's duration	
f. Programming cleaning mode	
g. Programming obstacle detection mode	
6 TECHNICAL CHARACTERISTICS	p.8
a. Robot vacuum	
b. Charging station	
c. Virtual wall	
d. Remote control	
e. Power supply	
7 OPTIONS	p.9
8 TECHNICAL ASSISTANCE - WARRANTY	p.9
9 SAFETY PRECAUTIONS	p.10

1. SAFETY INSTRUCTIONS



Important!

- Please read the user manual carefully before installing or using this product.
- If you are installing this product for a third party, please remember to leave the manual or a copy of it with the end user.

Warning:

- The various components may only be dismantled by an authorised technician.

Safety precautions:

- To ensure the safe operation of the system, installers, users and technicians must follow all the safety procedures described in this manual.
- Specific warnings and warning symbols are marked on the components where necessary.
- When cleaning or replacing the brushes, batteries or any other accessory, you must unplug your product.

2. DESCRIPTION (Fig. 1)

1. Robot vacuum cleaner (including two side brushes and one dust collection tray)
2. Automatic charging station
3. Remote control
4. Virtual wall
5. Extra side brush x 1
6. Extra HEPA filter x 1
7. Plug-in power supply

General Information

The Extel EasyMate Floor 300 is an independent robot vacuum with seven-day programming capabilities and a charging station that does your cleaning for you. Its small size allows it to slide in almost anywhere while avoiding obstacles and falls. Its two side brushes along with its vacuum trap dust from every corner to give you an impeccably-clean home every day.

Your Extel EasyMate Floor 300 robot vacuum cleaner is only recommended for indoor use. It cleans different types of floors, like parquet, linoleum, thin carpet and rugs or tile.

Safety Precautions When Using Your Extel EasyMate Robot

- Only use the power supplies (adaptor, battery, etc.) provided with your robot.
- Keep your robot away from heat sources or flammable products.
- If you do not plan to use your robot for an extended period, remember to remove the battery and store everything in a cool, dry place, or recharge the batteries at least once a month.
- Keep fragile, electronic or flexible objects out of the area your robot vacuums.
- Make sure there are no liquids in the area where your robot is working.
- Do not use your robot outside or in humid areas such as a bathroom.
- Do not use your robot to vacuum flammable, smoking or wet items.
- Keep the ventilation openings clear so your robot can function properly.
- Do not place any objects, people, pets or any other items on your robot.
- This robot is not a toy and should only be used for cleaning.

3. PARTS LIST (Fig. 2)

a) Robot vacuum cleaner (Fig. 2)

1. Infrared receiver & LED indicator — blinking red: low battery / blinking blue: battery charging / blue: battery fully charged / red: error
2. Ultrasound obstacle detector (x 7)
3. Cover
4. Side brushes (x 2)
5. Caster
6. Charging contact for station
7. Anti-fall sensors (x 3)
8. Vacuum opening
9. Motorised wheels (x 2)
10. Robot vacuum on/off button
11. Socket for the adaptor's 20V plug (adaptor connected in accordance with current installation standards: NFC 15-100 for France)
12. Dust collection tray + HEPA filter
13. Rechargeable battery hatch
14. Mechanical obstacle detector (x 2)
15. Pairing button
16. Cover fastening magnet (x 2)

b) Automatic charging station (Fig. 3&7)

1. Robot charging contact (x 2)
2. Ultrasonic sensor (x 2)
4. Auto start button — when this button is pressed, the robot will automatically start working as soon as the battery is fully charged
5. Pairing button
6. Socket for the adaptor's 20V plug (adaptor connected in accordance with current installation standards: NFC 15-100 for France)
7. 3.6V DC plug for virtual wall
8. On/Off LED indicator — blue: station plugged in
9. Auto start LED indicator — green: auto start activated









c) Virtual wall (Fig. 4)


1. ON/OFF LED indicator — blue: ON
2. ON/OFF switch
3. Ultrasonic sensor (x 2)
4. Socket for the adaptor's 3.6V plug (7-fig.7)
5. Pairing button
6. Battery hatch

Note: The virtual wall can be powered by rechargeable LR06 batteries via the base or by LR06 batteries.

Caution: never recharge batteries (risk of explosion).

d) Remote control (Fig. 5)

1.  button: turn remote's LCD screen on or off
2. Arrows (x 4): moves robot in desired direction
3.  button: accepts a command in a menu
4.  button: starts and stops robot
5.  button: sets time on remote control
6.  button: sets how long robot will work for (30 / 60 / 100 minutes)
7.  button: programmes your robot's auto start over seven days
8.  button: sets your robot's operating mode
9.  button: sets your robot's obstacle detection mode

10.  button: calls your robot back to its station
11. Set schedule icon
12. Program schedule icon
13. Cycle time icon
14. Number indicating day of week (1 = Monday, 2 = Tuesday, 3 = Wednesday, 4 = Thursday, 5 = Friday, 6 = Saturday, 7 = Sunday)
15. Hour
16. Active suction mode (not adjustable for this version)
17. Ultrasonic obstacle detection icon
18. Cleaning mode icon (fig. 12)

4. INSTALLING AND SERVICING

a) Charging for the first time and manual recharging

1. Make sure the start/stop button (10-Fig. 2) is in the 0 position (stop).
2. Insert the 20V DC adaptor plug into the vacuum's socket (11-Fig. 2).
3. Plug adaptor into a 230V AC – 50Hz outlet.
4. Move start/stop button (10-Fig. 2) to the 1 position (start). The LED indicator (1-Fig. 2) will flash blue and the robot will emit a short beep to indicate it is charging.
5. When the LED indicator (1-Fig. 2) is blue and the robot emits three short beeps, it is fully charged. You can then put the start/stop button (10-Fig. 2) back to the 0 position (stop) and unplug the adaptor from its socket, then unplug your robot's 20V DC plug.


Tip: On average, it will take your robot about two hours to charge enough to work for 100 hours. When charging the device for the first time, we strongly recommend allowing it to charge for at least six hours before using it so that the battery can fully charge.

b) Setting up the charging station and robot (Fig. 6)

Installing the charging station:

1. Place the charging station on a flat surface against a wall. Allow at least 60 cm to the left and right of the station so that it can function properly.
2. Insert the 20V DC adaptor plug into the socket on the back of the charging station (6-Fig. 7).
3. Plug adaptor into a 230V AC – 50Hz outlet. The charging base's On/Off LED indicator (8-Fig. 3) lights up in blue to show it is working properly.

Testing the charging station:

1. Make sure the robot's battery is charged, then put the robot's start/stop button (10-Fig. 2) on position 1 (start).
2. Place the robot 1 m from the charging station. The robot will automatically start cleaning.
3. Press the remote's  button while pointing it at the robot's infrared receiver (1-Fig. 2). The robot's vacuum and side brushes stop and the robot returns to its station to recharge. When the robot reaches its station, the LED indicator (1-Fig. 2) will flash blue and the robot will emit a short beep to indicate charging has started. If the robot does not return to its station after a few minutes, check that the charging station is set up correctly and follow the pairing procedure.

Pairing robot with charging station:

Note: the robot is paired with its charging station at the factory. You may still need to pair the robot if there is a defect or if you replace the charging station.

1. Make sure the robot is unplugged and remove its cover (3-fig 2) by pulling up while holding the robot's base.
2. Move the start/stop button (10-Fig. 2) to the 1 position (start). Do not put the robot on the ground or it may start a cleaning cycle.
3. Press the robot's pairing button (15-Fig. 2). The LED indicator (1-Fig. 2) flashes blue and red and the robot emits a long beep.
4. When the LED indicator (1-Fig. 2) is red, press the robot's pairing button again (15-Fig. 2). The LED indicator (1-Fig. 2) will now only flash red and the robot will emit a short beep.

5. Press the charging station's pairing button (5-Fig. 3) for three seconds. A long beep confirms the robot has been paired with the charging station.
6. Press the robot's left mechanical obstacle detector (14-Fig. 2) for three seconds to save the setting and exit pairing mode. The robot will emit a short beep to confirm.
7. Put the robot's cover (3-Fig. 2) back on.

c) Installing the virtual wall

Recharging the Virtual Wall (Fig. 7):

Warning: this procedure **only applies to LR06 rechargeable batteries** and should not be used for disposable batteries as there is a risk they will explode.

1. Put the ON/OFF switch (2-Fig. 4) in the OFF position.
2. Pull the 3.6V plug (7-Fig. 7) from the side of the charging station, ensuring you go all the way to the stop.
3. Connect the 3.6V plug (7-Fig. 7) to the virtual wall's socket (4-Fig. 4). The LED indicator (1-Fig. 4) will flash three times in blue to indicate that the device is charging.
4. When the virtual wall's LED indicator (1-Fig. 4) is solid blue, the battery is fully charged. Disconnect the virtual wall from the plug and connect the 3.6V plug back into the charging station (7-Fig. 7).

Note: When the virtual wall's battery is low, the LED indicator (1-Fig. 4) flashes blue, indicating it is time to recharge the wall. To preserve battery life, the virtual wall goes into standby mode when the robot is not working. The virtual wall comes out of standby mode when the robot starts a new cleaning cycle.

Installing the Virtual Wall (Fig. 8):

1. Put the ON/OFF switch (2-Fig. 4) in the ON position.
2. Place the virtual wall next to a wall as needed. It will generate an invisible barrier of up to 2.5 m.

Warning: Do not place the virtual wall less than 1 m from the charging station when the robot is working or it may interfere with its operation.

Pairing the Virtual Wall with the Robot:












Note: the robot is paired with its virtual wall at the factory. You may still need to pair the robot if there is a defect or if you add a virtual wall (option).

1. Make sure the robot is unplugged and remove its cover (3-fig 2) by pulling up while holding the robot's base.
2. Move the start/stop button (10-Fig. 2) to the 1 position (start). Do not put the robot on the ground or it may start a cleaning cycle.
3. Press the robot's pairing button (15-Fig. 2). The LED indicator (1-Fig. 2) flashes blue and red and the robot emits a long beep.
4. When the LED indicator (1-Fig. 2) is red, press the robot's pairing button again (15-Fig. 2). The LED indicator (1-Fig. 2) will now only flash red and the robot will emit a short beep.
5. Press the virtual wall's pairing button (5-Fig. 4). A long beep confirms the virtual wall has been paired with the robot.
6. Press the robot's left mechanical obstacle detector (14-Fig. 2) for three seconds to save the setting and exit pairing mode. The robot will emit a short beep to confirm.
7. Put the robot's cover (3-Fig. 2) back on.

Note:

- There is no limit to the number of virtual walls that can be paired with a robot.
- A virtual wall can only be paired with one robot.

d) Installing the Remote Control

1. Put the two AAA batteries (LR03) into the remote's battery compartment.
2. Press the remote's  button to turn on the LCD screen.
3. Press the  button to go into clock programming mode.
4. The two numbers will be flashing. Use the  and  buttons on the remote to adjust the time.
5. Press the  button to confirm and move to adjusting the minutes. Use the  and  buttons to adjust the minutes.
6. Press the  button to confirm and move to adjusting the day of the week. Use the  and  buttons to adjust the number to the desired value (1 = Monday, 2 = Tuesday, 3 = Wednesday, 4 = Thursday, 5 = Friday, 6 = Saturday, 7 = Sunday).
7. Press the  button to save the settings.

Warning: the remote uses infrared technology. Do not point it at your eyes or someone else's. To ensure information is successfully transmitted, be sure to point the remote at the robot's infrared receiver (1-Fig. 2) when you press the button. Each time information is sent, the robot emits a beep to confirm it received that information. If this does not occur, restart the procedure following the instructions in this manual.

e) Emptying the dust collection tray (Fig. 9)

1. Make sure the start/stop button (10-Fig. 2) is in the 0 position (stop).
2. Remove the robot's cover (3-Fig. 2) by pulling up while holding the robot's base.
3. Pull the dust collection container (12-Fig. 2) up.
4. Remove the dust collection container's cover (grey part), while keeping container level so dust does not spill onto the floor.
5. Empty the dust collection container into a dustbin. If necessary, you can rinse the container with water. Be sure to dry it thoroughly with a dry cloth.
6. Remove the HEPA filter and clean it with a soft brush.
7. Put the HEPA filter and dust collection container lid back in place.
8. Put the dust collection container back into the robot, ensuring it is pushed fully into position.
9. Put the robot's cover (3-Fig. 2) back on.

Tip: Empty the dust collection container at least once a month so your robot can continue to operate properly. Regularly replace the HEPA filter with a new one for better vacuuming.

Warning: Do not use hard brushes to clean the HEPA filter. Be sure all elements are completely dry before the next use.

f) Replacing Used Side Brushes (Fig. 10)

1. Make sure the start/stop button (10-Fig. 2) is in the 0 position (stop).
2. Unscrew the screw holding the brush.
3. Remove and replace with a new side brush.
4. Retighten the screw holding the brush.

g) Disassembling the Rechargeable Battery (Fig. 11)

1. Make sure the start/stop button (10-Fig. 2) is in the 0 position (stop) and that the power supply is unplugged from the robot.
 2. Remove the robot's cover (3-Fig. 2) by pulling up while holding the robot's base.
 3. Unclip the rechargeable battery hatch (13-Fig. 2).
 4. Unclip the battery connector while being careful not to damage the electrical connections.
- To insert the battery, follow this process in reverse.




5. USER GUIDE

a) Starting and Manually Stopping Your Robot



1. Move start/stop button (10-Fig. 2) to the 1 position (start).
2. Put the robot onto the floor in the area you want to clean. It will automatically start after three seconds.
3. When you want to stop your robot, pick it up off the floor. It will automatically stop after three seconds.
4. Move start/stop button (10-Fig. 2) to the 0 position (stop).

Note: At any time, you can manually move your robot by pointing the remote towards the infrared receiver (1-Fig. 2) and pressing one of the four arrow buttons (2-Fig. 5). The cleaning cycle will automatically pick up where it left off.

b) Starting and Stopping Your Robot Using the Remote











1. Move start/stop button (10-Fig. 2) to the 1 position (start).
2. Put the robot on its automatic charging station. The LED indicator (1-Fig. 2) will flash blue to indicate that the device is charging.
3. Press the remote's  button while pointing it at the infrared receiver (1-Fig. 2) to start a cleaning cycle. The robot will emit a beep to confirm it is starting. The robot will automatically return to its station when the cleaning cycle is finished or when its battery is low. You can stop your robot at any time by pressing the remote's  button (the robot will beep twice to confirm) or telling it to return to its station by pressing the remote's  button (the robot will emit a beep to confirm).

c) Automatically Starting Your Robot After it Recharges




1. Make sure the robot is charging on the charging station.
2. Press the auto start button (4-Fig. 3) on the charging station. The auto start LED indicator (9-Fig. 3) will light up in green. The robot will automatically start a cleaning cycle when the battery is fully charged. The robot will automatically return to its station when the cleaning cycle is finished or when its battery is low. You can stop your robot at any time by pressing the remote's  button or telling it to return to its station by pressing the remote's  button.

d) Programming a Cleaning Cycle to Start Automatically



Note: you must set the clock before programming an auto start.

1. Press the remote's  button to turn on the LCD screen.
2. Press the  button to go into clock programming mode.
3. The two numbers will be flashing. Use the  and  buttons on the remote to adjust the auto start time.
4. Press the  button to confirm and move to adjusting the minutes. Use the  and  buttons to adjust the auto start minutes.
5. For each day of the week (1 = Monday, 2 = Tuesday, 3 = Wednesday, 4 = Thursday, 5 = Friday, 6 = Saturday, 7 = Sunday), press the  button to set auto start on that specific day or press the  button to go to the next day.
6. When the seven days have been programmed, press the  button to save the settings while pointing the remote at the infrared sensor (1-Fig. 2). The robot will emit a beep to confirm programming has been saved.

e) Programming a Cleaning Cycle's Duration





1. Press the remote's  button to turn on the LCD screen.
2. Press the remote's  button to confirm the cycle duration currently selected.
3. Press the remote's  button again to select the desired duration (1 = 30 minutes, 2 = 60 minutes, 3 = 100 minutes). Each time you press the button, the robot emits a beep to confirm a change to the duration.

f) Programming Cleaning Mode

1. Press the remote's  button to turn on the LCD screen. The screen will display the current cleaning mode.
2. Press the remote's  button again to select the desired cleaning mode. Each time you press the button, the robot emits a beep to confirm a change to the mode.

Note: Five cleaning modes are available to cover all configurations. A sixth Auto mode combines the five standard modes to optimise how the robot covers your cleaning zone (see Fig. 12).

g) Programming Obstacle Detection Mode

1. Press the remote's  button to turn on the LCD screen. The screen will display the current cleaning mode.
2. Press the remote's  button again to activate ultrasonic detection mode. This mode allows the robot to anticipate obstacles and slow down its trajectory so objects in its path are not broken. The  icon appears on the LCD screen and the robot emits a beep to confirm.
3. Press the remote's  button again to deactivate ultrasonic detection mode.

Tip: we strongly recommend using ultrasonic detection mode for a better product experience.

6. TECHNICAL CHARACTERISTICS

a) Robot Vacuum Cleaner (EasyMate Floor 300)

Reference: 330000

Power supply: 20V DC

Consumption: 1000 mA

Dust collection container volume: 0.25 l

Dimensions: 70 x 270 x 270 mm

Sound level: <60db

b) Charging station

Reference: 850000

Power supply: 20V DC

Consumption: 1000 mA

Dimensions: 75 x 230 x 125 mm

c) Virtual wall

Reference: 330001

Power supply: 3.6V DC (or two AA disposable LR06 batteries or two LR06 rechargeable batteries, included)

Consumption: 350 mA

Dimensions: 75 x 130 x 40 mm

d) Remote control

Reference: 890000

Power supply: Two AAA LR03 batteries (included)

Dimensions: 145 x 53 x 12 mm

e) Power Supply

Reference: 830000

100-240V 0.8A AC / 20V 1000 mA DC adaptor

7. OPTIONS

Additional virtual wall (ref. 330001)

Set of two side brushes and one HEPA filter (ref. 330002)


8. TECHNICAL ASSISTANCE - WARRANTY

Failure	Cause	Solution
<ul style="list-style-type: none"> • Not working at all 	<ul style="list-style-type: none"> • Not connected to the power supply • Maintenance needed • Battery depleted 	<ul style="list-style-type: none"> • Make sure start/stop button is in start position I • Make sure side brushes are clean • Make sure dust collection container is empty • Recharge the battery
<ul style="list-style-type: none"> • Unusual noise when working 	<ul style="list-style-type: none"> • Maintenance needed 	<ul style="list-style-type: none"> • Check that the lateral and central brushes are clean and fixed properly • Check that the dust collection bin is empty • Check that there are no obstacles preventing the wheels from rotating
<ul style="list-style-type: none"> • Robot does not start automatically 	<ul style="list-style-type: none"> • Incorrectly programmed 	<ul style="list-style-type: none"> • Make sure Auto function is activated • Make sure program schedule and clock are correctly set
<ul style="list-style-type: none"> • Robot switches off in the middle of a room and does not automatically return to station 	<ul style="list-style-type: none"> • Station position • Pairing error 	<ul style="list-style-type: none"> • Make sure there are no virtual walls or obstacles near the station • Put the station in an area that is easily accessible • Retry the station/robot pairing procedure
<ul style="list-style-type: none"> • Robot keeps moving backwards 	<ul style="list-style-type: none"> • Obstacle detector is blocked 	<ul style="list-style-type: none"> • Make sure the obstacle detector is not blocked by anything • Clean all ultrasonic detectors with a dry cloth
<ul style="list-style-type: none"> • Robot falls down the stairs 	<ul style="list-style-type: none"> • Anti-fall sensor is obstructed 	<ul style="list-style-type: none"> • Clean the anti-fall sensors with a damp cotton swab
<ul style="list-style-type: none"> • Robot switches off in the middle of a room 	<ul style="list-style-type: none"> • Connection with station is lost 	<ul style="list-style-type: none"> • Put the station in an area that's easily accessible
<ul style="list-style-type: none"> • Red LED light, robot in error mode 	<ul style="list-style-type: none"> • Container full • Filter is clogged 	<ul style="list-style-type: none"> • Empty the container • Change filter if clogged • Switch off robot then address error
<ul style="list-style-type: none"> • Robot turns in circles before displaying an error 	<ul style="list-style-type: none"> • Front wheel is blocked 	<ul style="list-style-type: none"> • Remove blockage from wheel • Clean the wheel

If necessary, consult our technical site: www.cfi-extel.com

Latest version of the downloadable instructions in colour: www.cfi-extel.com

WARRANTY CONDITIONS: This product is guaranteed for parts and labour in our workshops. The warranty does not cover: consumables (batteries, etc.) and damage caused by misuse, improper use, improper installation, external intervention, damage due to physical or electrical shocks, dropping, or atmospheric phenomena.

- Do not open the device, as this will void the warranty.
 - If the unit is returned for After Sales Service, protect the caster to prevent scratches.
 - Clean with a soft cloth only, no solvents. The guarantee is void if parts have been dismantled. Before cleaning it, disconnect the equipment or switch it off at the mains.
-  **Warning:** Do not use any gasoline or carboxylic acid, alcohol or similar treatment. In addition to damaging your device, the fumes are also hazardous to your health and are explosive.
Do not use any tool that can conduct voltage (wire brush or other sharp tool, etc.) for cleaning.


The till receipt or invoice is your proof of purchase date.

9. SAFETY MEASURES

Any damage caused by a failure to adhere to the manual shall void the warranty. We assume no liability for damages resulting therefrom!

We cannot be held responsible for any damage to property or persons caused by incorrect use or a failure to adhere to the safety instructions.

This product has been manufactured in full compliance with safety instructions. In order to maintain this status and get the most out of the product, users must adhere to the safety instructions and warnings contained in this manual.

-  This symbol indicates that there is a risk of electric shock or short-circuit.
- You should only use this product with a voltage between: 100-240 volts and 50-60 hertz. Never attempt to use this device with a different voltage.
 - Ensure that all the system's electrical connections conform to the instructions for use.
 - In commercial establishments, ensure that you adhere to the electrical installation accident prevention regulations.
 - In schools, training facilities, workshops, etc. qualified personnel must be on hand to monitor electronic equipment operation.
 - You must follow the instructions for use of any other devices connected to the system.
 - Please contact an experienced person if you have any doubts regarding equipment operation or safety.
 - Never plug in or unplug electrical equipment with wet hands.
 - When installing this product, check that the power supply cables are not at risk of being damaged.
 - Never replace damaged electrical cables yourself! In this case, remove them and call an expert.
 - The mains supply should be located close to the device and must be easily accessible.



WARNING

Gives users important instructions regarding use and servicing (repair) contained in the document which accompanies the equipment.



Alerts the user to the presence of "dangerous voltage", uninsulated inside the product's casing, of sufficient magnitude to constitute a risk of electric shock to persons.

1	VEILIGHEIDSVOORSCHRIFTEN	p.2
2	BESCHRIJVING	p.2
3	NOMENCLATUUR	p.3
	a. Robotstofzuiger	
	b. Automatisch oplaadstation	
	c. Virtuele muur	
	d. Afstandsbediening voor programmering	
4	INSTALLATIE EN ONDERHOUD	p.4
	a. Eerste oplading en handmatige oplading	
	b. Plaatsing van oplaadstation en robot	
	c. Plaatsing van de virtuele muur	
	d. Plaatsing van de afstandsbediening	
	e. Leegmaken van de stofopvangbak	
	f. Vervanging van versleten zijborstels	
	g. Demontage van de oplaadbare batterij	
5	GEbruIKSAANWIJZING	p.7
	a. Handmatig starten en stoppen van uw robot	
	b. Uw robot starten en stoppen via de afstandsbediening	
	c. Automatisch starten van uw robot na het opladen	
	d. Programmering van het automatisch starten van een reinigingscyclus	
	e. Programmering van de duur van een reinigingscyclus	
	f. Programmering van de reinigingsmodus	
	g. Programmering van de obstakeldetectiemodus	
6	TECHNISCHE EIGENSCHAPPEN	p.8
	a. Robotstofzuiger	
	b. Oplaadstation	
	c. Virtuele muur	
	d. Afstandsbediening voor programmering	
	e. Voeding	
7	OPTIES	p.9
8	TECHNISCHE BIJSTAND - GARANTIE	p.9
9	VEILIGHEIDSMATREGELEN	p.10

1. VEILIGHEIDSVOORSCHRIFTEN



Belangrijk!

- Lees de gebruiksaanwijzing zorgvuldig door voordat u dit product installeert of gebruikt.
- Indien u dit product installeert voor derden, vergeet dan niet om de handleiding of een kopie hiervan achter te laten voor de eindgebruiker.

Waarschuwing:

- De diverse onderdelen mogen alleen worden gedemonteerd door een erkend reparateur.

Veiligheidsmaatregelen:

- Voor een veilig gebruik van dit systeem is het noodzakelijk dat de installateurs, gebruikers en technici alle veiligheidsprocedures volgens die in deze handleiding beschreven staan.
- Er worden zo nodig specifieke waarschuwingen en aandachtssymbolen aangegeven op de onderdelen.
- Tijdens de reiniging of de vervanging van de borstels, batterijen of andere accessoires, is het belangrijk dat u uw product uitschakelt.

2. BESCHRIJVING (afb. 1)

1. Robotstofzuiger (inclusief 2 borstels opzij en 1 stofopvangbak)
2. Automatisch oplaadstation
3. Afstandsbediening voor programmering
4. Virtuele muur
5. Extra zijdelingse borstel x 1
6. Extra HEPA-filter x 1
7. Inplugbare transformator

Algemeen

De Extel EasyMate Floor 300 robotstofzuiger is een autonome stofzuiger dankzij zijn programmering over 7 dagen en zijn oplaadstation waarmee deze uw huishouden kan doen zonder enige actie van uw zijde. Dankzij zijn klein formaat kan hij overal komen terwijl valpartijen en obstakels worden vermeden. Deze 2 zijborstels die worden gecombineerd bij het stofzuigen, garanderen u dat het stof in alle hoeken van uw woning wordt opgezogen zodat u dagelijks kunt rekenen op een perfect onderhoud.

Het gebruik van de robotstofzuiger Extel EasyMate Floor 300 is uitsluitend aanbevolen voor gebruik binnenshuis; U kunt verschillende soorten vloeren reinigen zoals parket, linoleum, vasttapijt, fijne tapijten of tegels.

Voorzorgsmaatregelen bij het gebruik van uw robot Extel EasyMate

- Gebruik alleen elektrische voedingen (adapter, batterij, ...) die bij uw robot zijn geleverd.
- Bewaar uw robot uit de buurt van warmtebronnen of brandbare producten.
- Als uw robot lange tijd niet wordt gebruikt, verwijdert u de batterij en bewaart u de elementen in een droge omgeving met een gematigde temperatuur of laadt u de batterij minstens één keer per maand op.
- Zorg dat u geen breekbare, elektrische of flexibele objecten in de activiteitzone van uw robot achterlaat.
- Zorg dat u alle vloeibare stoffen uit de activiteitzone van de robot verwijdert.
- Gebruik uw robot niet buitenshuis of in vochtige kamers, zoals de badkamer.
- Gebruik uw robot niet om brandende, rokende of nog vochtige elementen op te zuigen.
- Blokkeer de ventilatieopeningen niet zodat een goede werking van uw robot gegarandeerd blijft.
- Zorg dat er geen object, persoon of een ander element op de robot wordt geplaatst.
- De robot is geen speelgoed en mag alleen worden gebruikt voor reinigingsdoeleinden.

3. NOMENCLATUUR (afb. 2)

a) Robotstofzuiger (afb. 2)

1. Infrarood ontvanger en led-indicator / rood knipperend: laag batterijvermogen / blauw knipperend: batterij wordt opgeladen / blauw: batterij 100% opgeladen / rood: fout
2. Ultrasonische obstakel detector (x7)
3. Kap
4. Zijborstels (x2)
5. Rolletje
6. Oplaadcontact voor voet
7. Antivalensoren (x3)
8. Zuigmond
9. Gemotoriseerde wielen (x2)
10. Start-/stop-knop van de robotstofzuiger
11. Stekker voor 20V gelijkstroomfiche van de adapter (adapter alleen aan te sluiten op een installatie conform de normen die van kracht zijn: NFC 15100 voor Frankrijk)
12. Stofopvangbak + HEPA-filter
13. Klep van de oplaadbare batterij
14. Detector mechanisch obstakel (x2)
15. Knop koppeling
16. Magneet voor bevestiging kap (x2)

b) Automatisch oplaadstation (afb. 3&7)

1. Contact voor opladen robot (x2)
2. Ultrasoonsensor (x2)
4. Knop automatisch starten: als u op deze knop drukt, start de robot automatisch opnieuw zodra de batterij 100% is opgeladen.
5. Knop koppeling
6. Stekker voor 20V gelijkstroomfiche van de adapter (adapter alleen aan te sluiten op een installatie conform de normen die van kracht zijn: NFC 15100 voor Frankrijk)
7. Fiche 3,6V DC voor opladen virtuele muur
8. LED-indicator ON/OFF/blauw: basis aangesloten op het elektriciteitsnet.
9. LED-indicator automatische start / groen: automatisch starten geactiveerd






c) Virtuele muur (afb. 4)



1. LED-indicator ON/OFF / blauw: ON
2. Schakelaar ON/OFF
3. Ultrasoonsensor (x2)
4. Stekker voor 3,6V gelijkstroomfiche van de adapter (7-fig.7)
5. Knop koppeling
6. Klep van de batterij

Opmerking: De virtuele wand kan via oplaadbare LR06 batterijen worden aangesloten via de basis of door LR06 batterijen.

Voorzichtigheid: Laad nooit batterijen op (explosiegevaar).

d) Afstandsbediening programmering (afb. 5)

1. Knop : hiermee kan het LCD-scherm van de afstandsbediening worden in- en uitgeschakeld.
2. Pijlen (x4): hiermee verplaatst u de robot in de gewenste richting
3. Knop : hiermee valideert u in een menu
4. Knop : hiermee wordt de robot gestart en gestopt
5. Knop : hiermee regelt u de tijd van de afstandsbediening
6. Knop : hiermee definieert u de bedrijfsduur van de robot (30/60/100minuten)
7. Knop : hiermee programmeert u het automatisch starten van uw robot voor 7 dagen
8. Knop : hiermee definieert u de bedrijfsmodus van de robot

9. Knop : hiermee definieert u de modus voor het detecteren van hindernissen van de robot
10. Knop : hiermee kunt u uw robot vragen terug te keren naar zijn basis
11. Pictogram van uurrooster
12. Pictogram van programmering uurrooster
13. Pictogram van tijdsyclus
14. Cijfer dat de dag van de week aangeeft (1=maandag, 2=dinsdag, 3=woensdag, 4=donderdag, 5=vrijdag, 6=zaterdag, 7=zondag)
15. Tijd
16. Mode actieve zuigkracht (niet bewerkbaar voor deze versie)
17. Pictogram voor ultrasone detectie van obstakels
18. Pictogram van reinigingsmodus

4. INSTALLATIE EN ONDERHOUD

a) Eerste oplading en handmatige oplading

1. Controleer of de aan/uit-knop (10-afb. 2) op de positie 0 (uit) staat.
2. Stop de 20V DC fiche van de adapter in de contactdoos van de stofzuiger (11-afb. 2) die hiervoor is voorzien.
3. Stop de inplugbare adapter in een 230V AC – 50Hz stekker.
4. Zet de aan/uit-knop (10-afb. 2) op positie 1 (aan). De LED-indicator (1-afb. 2) knippert blauw en de robot geeft een korte pieptoon weer om aan te geven dat de robot aan het opladen is.
5. Wanneer de LED-indicator (1-afb. 2) blauw is en de robot 3 korte pieptonen weergeeft, is uw robot volledig opgeladen. U kunt dus voortaan de aan/uit-knop (10-afb. 2) terugzetten op de positie 0 (uit), de inplugbare adapter loskoppelen van de contactdoos en vervolgens de fiche 20V DC loskoppelen van uw robot.


Advies: Het opladen van de robot duurt gemiddeld 2 uur voor een autonome werking van 100 minuten. Wanneer het apparaat de eerste keer wordt opgeladen, is het sterk aanbevolen het apparaat gedurende ten minste 6 uur te laten opladen vóór het eerste gebruik om zeker te zijn dat de batterij volledig is opgeladen.

b) Plaatsing van oplaadstation en robot (afb. 6)

Plaatsen van het oplaadstation:

1. Plaats het oplaadstation op een vlakke vloer en tegen een muur. Zorg dat u een ruimte van minimum 60 cm rechts en links van het oplaadstation behoudt om zijn goede werking te garanderen.
2. Stop de 20V DC fiche van de adapter in de contactdoos op de achterkant van het oplaadstation (6-afb. 7) dat hiervoor is voorzien.
3. Stop de inplugbare adapter in een 230V AC – 50Hz stekker. De LED-indicator ON/OFF (8-afb. 3) van het oplaadstation licht blauw op om zijn goede werking aan te geven.

Test van het oplaadstation:

1. Controleer of de batterij van de robot is opgeladen en zet dan de aan/uit-knop (10-afb. 2) van de robot op positie 1 (aan).
2. Plaats de robot op 1 m van het oplaadstation. De robot start automatisch met de reiniging.
3. Druk op de knop  van de afstandsbediening terwijl u de afstandsbediening naar de infrarood ontvanger (1-afb. 2) van de robot richt. Het stofzuigen en de zijdelingse borstels van de robot stoppen en de robot keert terug naar zijn basis waar deze wordt opgeladen. Wanneer de robot zijn basis bereikt, knippert de LED-indicator (1-afb. 2) blauw en geeft de robot een korte pieptoon weer om het begin van het opladen aan te geven. Als de robot niet naar zijn basis terugkeert na enkele minuten, moet u de plaatsing van het oplaadstation controleren en overgaan tot een koppelingsprocedure.

Koppeling van de robot met het oplaadstation:

Opmerking: de koppeling van de robot met het oplaadstation is een proces dat in de fabriek gebeurt. Het kan echter toch nodig zijn de koppeling zelf uit te voeren in geval van storing of bij het vervangen van het oplaadstation.

1. Controleer of de robot niet bezig is met opladen en neem de kap (3-afb. 2) van de robot door bovenaan te trekken terwijl u de basis van de robot vasthoudt.
2. Zet de aan/uit-knop (10-afb. 2) van de robot op positie 1 (aan). Zet de robot niet op de vloer om te verhinderen dat deze een reinigingscyclus start.
3. Druk op de koppelingsknop van de robot (15-afb. 2). De LED-indicator (1-afb. 2) knippert blauw en rood en de robot geeft een lange pieptoon weer.
4. Op het ogenblik waarop de LED-indicator (1-afb. 2) rood is, drukt u opnieuw op de koppelingsknop van de

- robot (15-afb. 2). De LED-indicator (1-afb. 2) knippert nu alleen rood en de robot geeft een korte pieptoon weer.
5. Druk gedurende 3 seconden op de koppelingsknop van het oplaadstation (5-afb. 3). Een lange pieptoon bevestigt de koppeling van de robot met het oplaadstation.
 6. Druk 3 seconden op de obstakeldetectiemechanisme links op de robot (14-afb. 2) om de instelling op te slaan en de koppelingsmodus te verlaten. De robot geeft een korte pieptoon weer om te bevestigen.
 7. Plaats de kap (3-afb. 2) van de robot terug.

c) Plaatsing van de virtuele muur

Opladen van de virtuele muur (afb. 7):

Let op: proces **alleen voor oplaadbare LR06-batterijen**, nooit voor cellen (ontploffingsgevaar).

1. Zet de ON/OFF-schakelaar (2-afb. 4) op de positie OFF.
2. Verwijder de 3,6V fiche (7-afb. 7) uit de zijkant van het oplaadstation en zorgt dat u helemaal tot de stopper gaat.
3. Stop de 3,6V fiche (7-afb. 7) in de stekkerbus (4-afb. 4) van de virtuele muur die hiervoor is voorzien. De LED-indicator (1-afb. 4) knippert 3 keer blauw om aan te geven dat het opladen bezig is.
4. Wanneer de LED-indicator (1-afb. 4) van de virtuele muur blauw is, betekent dit dat de batterij 100% opgeladen is. Verwijder de virtuele muur van de fiche en stop de 3,6V fiche terug in het oplaadstation (7-afb. 7);

Opmerking: Wanneer het batterijvermogen van de virtuele muur laag is, knippert de LED-indicator (1-afb. 4) blauw. Laad de virtuele muur op. Om een langere autonome werking te garanderen, gebruikt de virtuele muur een automatische slaapstand die start wanneer de robot niet werkt. De virtuele muur komt automatisch uit de slaapstand wanneer de robot een nieuwe reinigingscyclus start.

Plaatsing van de virtuele muur (afb. 8):

1. Zet de ON/OFF-schakelaar (2-afb. 4) op de positie ON.
2. Plaats de virtuele muur langs een wand afhankelijk van uw behoeften. Deze genereert een onzichtbare barrière met een lengte van maximum 2,5 m.

Let op: Plaats de virtuele muur minstens 1 m van het oplaadstation wanneer de robot bezig is zodat de goede werking ervan niet wordt verstoord.

Koppeling van de virtuele muur met de robot:




Opmerking: de koppeling van de robot met de meegeleverde virtuele muur is een proces dat in de fabriek gebeurt. Het kan echter toch nodig zijn de koppeling zelf uit te voeren in geval van storing of bij het toevoegen van een virtuele muur.

1. Controleer of de robot niet bezig is met opladen en neem de kap (3-afb. 2) van de robot door bovenaan te trekken terwijl u de basis van de robot vasthoudt.
2. Zet de aan/uit-knop (10-afb. 2) van de robot op positie I (aan). Zet de robot niet op de vloer om te verhinderen dat deze een reinigingscyclus start.
3. Druk op de koppelingsknop van de robot (15-afb. 2). De LED-indicator (1-afb. 2) knippert blauw en rood en de robot geeft een lange pieptoon weer.
4. Op het ogenblik waarop de LED-indicator (1-afb. 2) rood is, drukt u opnieuw op de koppelingsknop van de robot (15-afb. 2). De LED-indicator (1-afb. 2) knippert nu alleen rood en de robot geeft een korte pieptoon weer.
5. Druk op de koppelingsknop van de virtuele muur (5-afb. 4). Een lange pieptoon bevestigt de koppeling van de robot met de virtuele muur.
6. Druk 3 seconden op de obstakeldetectiemechanisme links op de robot (14-afb. 2) om de instelling op te slaan en de koppelingsmodus te verlaten. De robot geeft een korte pieptoon weer om te bevestigen.
7. Plaats de kap (3-afb. 2) van de robot terug.

Opmerking:

- Er kan een onbepert aan virtuele muren aan een robot worden gekoppeld.
- Een virtuele muur kan slechts aan één robot worden gekoppeld.

d) Plaatsing van de afstandsbediening

1. Stop 2 AAA-batterijen (LR 03) in het batterijvak van de afstandsbediening.
2. Druk op de knop  van de afstandsbediening om het LCD-scherm in te schakelen.
3. Druk op de knop  van de afstandsbediening om terug te keren naar de programmeringsmodus van de klok.
4. De 2 cijfers van het uur knipperen. Gebruik de knoppen  en  van de afstandsbediening om de tijd in te stellen.
5. Druk op de knop  om te bevestigen en door te gaan naar het instellen van de minuten. Gebruik de knoppen  en  voor het instellen van de minuten.
6. Druk op de knop  om te bevestigen en door te gaan naar het instellen van de dag van de week. Gebruik de knoppen  en  om door de cijfers te schuiven tot de gewenste waarde (1=maandag, 2=dinsdag, 3=woensdag, 4=donderdag, 5=vrijdag, 6=zaterdag, 7=zondag).
7. Druk op de knop  om de instellingen op te slaan.

Let op: De afstandsbediening gebruikt een infraroodtechnologie. Let erop dat u deze niet naar uw ogen of de ze van iemand anders richt. Om een goede overdracht van informatie te garanderen, moet u er altijd op letten dat u de infraroodontvanger (1-afb. 2) van de robot ziet wanneer u op een knop drukt. Bij elke verzending van informatie, geeft de robot een pieptoon weer om de ontvangst van de informatie te bevestigen. Als dat niet het geval is, start u het proces opnieuw volgens de instructies van deze handleiding.

e) Leegmaken van de stofopvangbak (afb. 9)

1. Controleer of de aan/uit-knop (10-afb. 2) op de positie 0 (uit) staat.
2. Neem de kap (3-afb. 2) van de robot door bovenaan te trekken terwijl u de basis van de robot vasthoudt.
3. Til de stofopvangbak (12-afb. 2) omhoog.
4. Neem de kap van de stofopvangbak (grijs deel) en let erop dat u het stof niet op de grond laat vallen.
5. Maak de stofopvangbak leeg in een vuilnisbak. Indien nodig kunt u de stofopvangbak reinigen met helder water. Zorg er wel voor dat u de bak daarna goed droog wrijft met een droge doek.
6. Verwijder de HEPA-filter en reinig deze met een zachte borstel.
7. Plaats de HEPA-filter en de kap van de stofopvangbak terug.
8. Plaats de stofopvangbak terug op zijn plaats en zorg ervoor dat u deze goed op zijn plaats duwt.
9. Plaats de kap (3-afb. 2) van de robot terug.

Advies: Zorg dat u de stofopvangbak minstens één keer per week leegmaakt om de goede werking van uw robot te garanderen. Zorgt dat u de HEPA-filter regelmatig vervangt door een nieuwe om een goed zuigvermogen te garanderen.

Let op: Gebruik geen harde borstel voor het reinigen van de HEPA-filter. Zorg dat u alle elementen goed reinigt vóór het volgende gebruik.

f) Vervanging van versleten zijborstels (afb. 10)

1. Controleer of de aan/uit-knop (10-afb. 2) op de positie 0 (uit) staat.
2. Maak de schroef die de borstel vasthoudt, los.
3. Verwijder de zijborstel en plaats een nieuwe.
4. Maak de schroef die de borstel vasthoudt, vast.

g) Demontage van de oplaadbare batterij (afb. 11)

1. Controleer of de aan/uit-knop (10-afb. 2) op de positie 0 (uit) staat en of de inplugbare voeding is losgekoppeld van de robot.
2. Neem de kap (3-afb. 2) van de robot door bovenaan te trekken terwijl u de basis van de robot vasthoudt.
3. Klik de klep van de oplaadbare batterij los (13-afb. 2).
4. Klik de batterijaansluiting los en zorg ervoor dat u de elektrische aansluitingen niet beschadigt. Om de batterij terug te monteren, volgt u deze werkwijze in omgekeerde richting.




5. GEBRUIKSAANWIJZING

a) Handmatig starten en stoppen van uw robot



1. Zet de aan/uit-knop (10-afb. 2) op positie I (aan).
2. Plaats de robot op de vloer in de te reinigen zone. Deze start automatisch opnieuw na 3 seconden.
3. Als u de robot wilt stoppen, tilt u deze op van de vloer. Na 3 seconden stopt de robot automatisch.
4. Zet de aan/uit-knop (10-afb. 2) op positie 0 (uit).

Opmerking: U kunt de robot op elk ogenblik handmatig verplaatsen door met de afstandsbediening naar de infraroodontvanger (1-afb. 2) te richten en op één van de 4 pijlknoppen (2-afb. 5) te drukken. De reinigingscyclus wordt vervolgens automatisch hervat.

b) Uw robot starten en stoppen via de afstandsbediening










1. Zet de aan/uit-knop (10-afb. 2) op positie I (aan).
2. Plaats de robot op het automatisch oplaadstation. De LED-indicator (1-afb. 2) knippert blauw om de lading aan te geven.
3. Druk op de knop  van de afstandsbediening en kijk hierbij naar de infraroodontvanger (1-afb. 2) om een reinigingscyclus te starten. De robot geeft een pieptoon weer om de start te bevestigen. De robot keert automatisch naar zijn station terug wanneer de reinigingscyclus is voltooid of wanneer de batterij wordt ontladen. U kunt uw robot op elk ogenblik stoppen door te drukken op de knop  op de afstandsbediening (de robot piept 2 keer om te bevestigen) of door hem te vragen terug te keren naar zijn station door op de knop  van de afstandsbediening te drukken (de robot geeft een pieptoon weer als bevestiging).

c) Automatisch starten van uw robot na het opladen




1. Controleer of de robot opgeladen is op het oplaadstation.
2. Druk op de knop voor automatisch starten (4-afb. 3) van het oplaadstation. De LED-indicator voor het automatisch starten (9-afb. 3) licht groen op. De robot start automatisch met een reinigingscyclus wanneer de batterij 100% is opgeladen. De robot keert automatisch naar zijn station terug wanneer de reinigingscyclus is voltooid of wanneer de batterij wordt ontladen. U kunt uw robot op elk ogenblik stoppen door te drukken op de knop  op de afstandsbediening of door hem te vragen terug te keren naar zijn station door op de knop  van de afstandsbediening te drukken.

d) Programmering van het automatisch starten van een reinigingscyclus

Opmerking: De klok moet eerst worden ingesteld voordat het automatisch starten kan worden geprogrammeerd.

1. Druk op de knop  van de afstandsbediening om het LCD-scherm in te schakelen.
2. Druk op de knop  van de afstandsbediening om terug te keren naar de programmeringsmodus van de klok.
3. De 2 cijfers van het uur knipperen. Gebruik de knoppen  en  van de afstandsbediening om de tijd voor het automatisch starten in te stellen.
4. Druk op de knop  om te bevestigen en door te gaan naar het instellen van de minuten. Gebruik de knoppen  en  voor het instellen van de minuten voor het automatisch starten.
5. Druk voor elke dag van de week (7=zondag, 1=maandag, 2=dinsdag, 3=woensdag, 4=donderdag, 5=vrijdag, 6=zaterdag), op de knop  om het automatisch starten op die specifieke dag te vragen of druk op de knop  om naar de volgende dag te gaan.
6. Wij het programmeren van 7 dagen, drukt u op de knop  om de instellingen op te slaan terwijl u de infraroodontvanger in het oog houdt (1-afb. 2). De robot geeft een pieptoon weer om de registratie van de programmering te bevestigen.

e) Programmering van de duur van een reinigingscyclus

1. Druk op de knop  van de afstandsbediening om het LCD-scherm in te schakelen.
2. Druk op de knop  van de afstandsbediening om de duur van de momenteel geselecteerde cyclus weer te geven.
3. Druk opnieuw op de knop  van de afstandsbediening om de gewenste duur te selecteren (1=30 minuten, 2=60 minuten, 3=100 minuten). Bij elke druk op de knop geeft de robot een pieptoon weer om de wijziging van de duur te bevestigen.

f) Programmering van de reinigingsmodus



1. Druk op de knop  van de afstandsbediening om het LCD-scherm in te schakelen. Het scherm toont de momenteel geselecteerde reinigingsmodus.

2. Druk opnieuw op de knop  van de afstandsbediening om de gewenste reinigingsmodus te selecteren. Bij elke druk op de knop geeft de robot een pieptoon weer om de wijziging van de modus te bevestigen.

Opmerking: Er zijn 5 reinigingsmodi beschikbaar om alle configuraties te dekken. Een zesde modus "Auto" genereert een combinatie van 5 standaardmodi voor een optimale dekking van uw reinigingszone door uw robot (zie afb. 12).

g) Programmering van de obstakeldetectiemodus

1. Druk op de knop  van de afstandsbediening om het LCD-scherm in te schakelen. Het scherm toont de momenteel geselecteerde reinigingsmodus.

2. Druk op de knop  van de afstandsbediening om de ultrasone detectiemodus te selecteren. Via deze modus kan de robot obstakels voorziën en zijn snelheid aanpassen zodat er geen objecten op zijn traject worden beschadigd. Het pictogram  verschijnt op het LCD-scherm en de robot laat een pieptoon horen om te bevestigen.

3. Druk opnieuw op de knop  van de afstandsbediening om de ultrasone detectiemodus uit te schakelen.

Advies: Voor een betere ervaring met het product, is het sterk aanbevolen de ultrasone detectiemodus te gebruiken.

6. TECHNISCHE EIGENSCHAPPEN

a) Robotstofzuiger (EASYMATE Floor 300)

Referentie: 330000

Voeding: 20V DC

Verbruik: 1000 mA

Volume stofopvangbak: 0,25 l

Afmetingen: 70x270x270 mm

Geluidsniveau: <60 db

b) Oplaadstation

Referentie: 850000

Voeding: 20V DC

Verbruik: 1000 mA

Afmetingen: 75x230x125 mm

c) Virtuele muur

Referentie: 330001

Voeding: 3,6V DC (of 2x AA LR06-batterijen of 2 LR06- Oplaadbare accu, meegeleverd)

Verbruik: 350 mA

Afmetingen: 75x130x40 mm

d) Afstandsbediening voor de programmering

Referentie: 890000

Voeding: 2x AAA LR03-batterijen (meegeleverd)

Afmetingen: 145x53x12 mm

e) Voeding

Referentie: 830000

Adapter 100-240V 0,8A AC / 20V 1000mA DC

7. OPTIES

Extra virtuele muur (ref. 330001)

Set van 2 zijborstels en 1 HEPA-filter (ref. 330002)

8. TECHNISCHE BIJSTAND - GARANTIE

Storing	Oorzaak	Oplossing
<ul style="list-style-type: none"> • Geen enkele werking 	<ul style="list-style-type: none"> • Geen voeding • Onderhoud vereist • Batterij leeg 	<ul style="list-style-type: none"> • Controleer of de aan/uit-knop op Aan staat. • Controleer of de zijborstels goed zijn gereinigd • Controleer of de stofopvangbak leeg is • Laad de batterij op
<ul style="list-style-type: none"> • Ongewoon geluid tijdens de werking 	<ul style="list-style-type: none"> • Onderhoud vereist 	<ul style="list-style-type: none"> • Controleer of de centrale en zijborstels goed schoon en bevestigd zijn • Controleer of de stofopvangbak leeg is • Controleer of er geen obstakels zijn voor de rotatie van de wielen
<ul style="list-style-type: none"> • Robot start niet automatisch 	<ul style="list-style-type: none"> • Verkeerde programmering 	<ul style="list-style-type: none"> • Controleer of de functie "Auto" is ingeschakeld • Controleer of de programmering van het uurrooster en de klok correct zijn ingesteld.
<ul style="list-style-type: none"> • Robot dooft in het midden van een kamer en keert niet automatisch terug naar zijn station. 	<ul style="list-style-type: none"> • Positie van het station • Koppelingsfout 	<ul style="list-style-type: none"> • Controleer of er geen virtuele muur of obstakel aanwezig is rond het station • Plaats het station in een gemakkelijk toegankelijke zone • Start het koppelingsproces station/robot opnieuw
<ul style="list-style-type: none"> • Robot gaat altijd achteruit 	<ul style="list-style-type: none"> • Obstakeldetector geblokkeerd 	<ul style="list-style-type: none"> • Controleer of de obstakeldetector niet wordt geblokkeerd door vreemde stoffen • Reinig de ultrasone detectors van alle elementen met een droge doek.
<ul style="list-style-type: none"> • Robot valt van de trap 	<ul style="list-style-type: none"> • Antivalsensor geblokkeerd 	<ul style="list-style-type: none"> • Reinig de antivalsensoren met een wattenstaafje dat met helder water is bevochtigd
<ul style="list-style-type: none"> • Robot valt stil in het midden van een kamer 	<ul style="list-style-type: none"> • Verlies station 	<ul style="list-style-type: none"> • Plaats het station in een gemakkelijk toegankelijke zone
<ul style="list-style-type: none"> • Rode LED licht op, fout in robot 	<ul style="list-style-type: none"> • Bak vol • Filter vervuild 	<ul style="list-style-type: none"> • Maak de bak leeg. • Vervang de filter als deze vervuild is. • Schakel de robot uit en los dan de fout op.
<ul style="list-style-type: none"> • Robot tolt rond voordat de storing optreedt. 	<ul style="list-style-type: none"> • Blokkering van voorwiel 	<ul style="list-style-type: none"> • Los de blokkering van het wiel op • Reinig het wiel

Onze technische website staat indien nodig tot uw beschikking: www.cfi-extel.com

Laatste versie van de downloadbare handleiding in kleur: www.cfi-extel.com

HOTLINE: +352 26302353 sav@benelom.com

GARANTIEVOORWAARDEN: Dit apparaat is gegarandeerd voor onderdelen en werkzaamheden in onze werkplaatsen.

De garantie dekt niet: verbruiksgoederen (batterijen, accu's, etc.) en schade veroorzaakt door: onjuist gebruik, onjuiste installatie, externe interventie, beschadiging door fysieke of elektrische schok, vallen of atmosferische evenementen.

- Open het apparaat niet, bij opening vervalt de garantie.
- Bescherm het kap in geval van een eventuele retourzending naar de technische dienst om krassen te voorkomen.
- Alleen reinigen met een zachte doek, geen oplosmiddelen gebruiken. Bij het demonteren van de onderdelen komt de garantie te vervallen. Schakel het apparaat uit of trek de stekker uit het stopcontact voordat u het apparaat reinigt.

 **Let op:** Gebruik geen carbonzure schoonmaakproducten of -benzine, alcohol of soortgelijke middelen. Naast het beschadigen van uw apparaat kunnen de dampen bovendien gevaarlijk zijn voor uw gezondheid en explosiegevaar met zich meebrengen.

Gebruik voor de reiniging geen gereedschap dat spanning kan geleiden (staalborstel, puntig gereedschap en dergelijke).

De kassabon of de factuur is het bewijs van de datum van aankoop.

9. VEILIGHEIDSMATREGELEN

Schade als gevolg van niet-naleving van de voorschriften van de handleiding leidt tot verval van de garantie. Wij kunnen op generlei wijze aansprakelijk gesteld worden voor schade die hieruit voortvloeit

Wij kunnen op generlei wijze aansprakelijk gesteld worden voor schade aan goederen of personen als gevolg van een onjuiste hantering of niet-naleving van de veiligheidsvoorschriften.

Dit product werd strikt vervaardigd volgens de veiligheidsvoorschriften. Om deze veiligheid te behouden en om het optimale gebruik van dit product te garanderen, dient de gebruiker de veiligheidsinstructies en de waarschuwingen in deze handleiding in acht te nemen.

 : Dit symbool duidt op een risico op elektrische schokken of kortsluiting.

- Dit product dient uitsluitend gebruikt te worden op een spanning tussen: 100-240 Volt en 50-60 hertz. Probeer nooit het apparaat op een andere spanning te gebruiken.
- Controleer of alle elektrische aansluitingen van het systeem voldoen aan de gebruiksvoorschriften.
- In commerciële ruimtes moet u ervoor zorgen dat aan de regels voor ongevalpreventie voor elektrische installaties is voldaan.
- In scholen, ruimtes voor opleidingen, werkplaatsen... is de aanwezigheid van een gekwalificeerd persoon vereist voor het controleren van de werking van elektronische apparaten.
- Leef de gebruiksvoorschriften van andere apparaten die aan het systeem zijn gekoppeld na.
- Neem contact op met een deskundig persoon als u twijfelt over de werking of de veiligheid van de apparaten.
- Elektrische apparaten nooit met natte handen aan- en uitschakelen of loskoppelen.
- Bij het installeren van dit product moet u controleren of de voedingskabels van het apparaat niet beschadigd zijn.
- Vervang nooit zelf beschadigde elektrische kabels! Verwijder beschadigde kabels en raadpleeg een vakman.
- De stroomstekker moet zich dicht bij het apparaat bevinden en gemakkelijk toegankelijk zijn.



LET OP

Waarschuwt de gebruiker over belangrijke gebruiks- en onderhoudsinstructies (reparatie) die in de bij het apparaat meegeleverde documentatie vermeld worden.



Waarschuw de gebruiker voor niet-geïsoleerde, 'gevaarlijke spanning' in het kastje van het product, die groot genoeg is om een risico op elektrocutie van personen op te leveren.

1 SICHERHEITSHINWEISE	S. 2
2 BESCHREIBUNG	S. 2
3 BEZEICHNUNGEN	S. 3
a. Saugroboter	
b. Automatische Ladestation	
c. Virtuelle Wand	
d. Programmierungsfernbedienung	
4 INSTALLATION UND PFLEGE	S. 4
a. Erster Ladevorgang und Laden von Hand	
b. Einrichten der Ladestation und des Roboters	
c. Einrichten der virtuellen Wand	
d. Einrichten der Fernbedienung	
e. Entleeren des Staubsammelbehälters	
f. Ersetzen der verschlissenen Seitenbürsten	
g. Demontage des Akkus	
5 BEDIENUNGSANLEITUNG	S. 7
a. Manuelles Starten und Stoppen Ihres Roboters	
b. Starten und Stoppen Ihres Roboters mit der Fernbedienung	
c. Automatischer Start Ihres Roboters nach dem Ladevorgang	
d. Programmierung des automatischen Starts für einen Reinigungszyklus	
e. Programmierung der Dauer eines Reinigungszyklus	
f. Programmierung des Reinigungsmodus	
g. Programmierung der Erfassung von Hindernissen	
6 TECHNISCHE DATEN	S. 8
a. Saugroboter	
b. Ladestation	
c. Virtuelle Wand	
d. Programmierungsfernbedienung	
e. Stromversorgung	
7 OPTIONEN	S. 9
8 TECHNISCHER KUNDENDIENST - GARANTIE	S. 9
9 SICHERHEITSMASSNAHMEN	S. 10

1. SICHERHEITSHINWEISE

Wichtig!

- Bitte lesen Sie diese Bedienungsanleitung vor Installation oder Verwendung des Geräts aufmerksam durch.
- Wenn Sie dieses Gerät für Dritte installieren, muss dem Endnutzer diese Bedienungsanleitung oder eine Kopie davon überlassen werden.

Warnhinweis:

- Die unterschiedlichen Elemente dürfen ausschließlich durch einen Techniker mit entsprechender Zulassung demontiert werden.

Sicherheitsmaßnahmen:

- Für einen sicheren Betrieb dieses Systems müssen die Installateure, Benutzer und Techniker sämtliche in dieser Anleitung beschriebenen Sicherheitsmaßnahmen befolgen.
- Auf den Elementen sind gegebenenfalls Warnsymbole und spezifische Warnungen angebracht.
- Bei der Reinigung oder dem Austausch der Bürsten, Akkus oder sonstiger Zubehörteile ist das Produkt zwingend stromlos zu schalten.

2. BESCHREIBUNG (Abb. 1)

1. Saugroboter (einschließlich 2 Seitenbürsten und 1 Staubsammelbehälter)
2. Automatische Ladestation
3. Programmierungsfernbedienung
4. Virtuelle Wand
5. Zusätzliche Seitenbürste 1x
6. Zusätzlicher HEPA-Filter 1x
7. Netzteil

Allgemeines

Der Saugroboter Extel EasyMate Floor 300 ist ein autonomer Staubsauger, der für 7 Tage programmiert werden kann. Dank der Ladestation kann er für Sie saugen, ohne dass Sie eingreifen müssen. Die geringe Größe sorgt dafür, dass er alle Ecken erreicht, ohne Gegenstände umzuwerfen. Die 2 Seitenbürsten und die Saugleistung sorgen dafür, dass der Staub aus allen Ecken Ihrer Wohnung angesaugt wird. Ihre Wohnung ist immer blitzsauber.

Der Saugroboter Extel EasyMate Floor 300 ist nur für den Gebrauch in Innenbereichen bestimmt. Er reinigt verschiedene Böden wie Parkett, Linoleum, Teppichboden, Teppiche oder Fliesen.

Vorsichtsmaßnahmen bei der Verwendung Ihres Extel EasyMate-Roboters

- Verwenden Sie nur die im Lieferumfang Ihres Roboters enthaltene Stromversorgung (Netzteil, Akku usw.).
- Halten Sie Ihren Roboter von Wärmequelle und brennbaren Produkten fern.
- Wenn Sie Ihren Roboter über längere Zeit nicht verwenden, sollten Sie den Akku herausnehmen und ihn an einem trockenen Ort bei gemäßigten Temperaturen aufbewahren oder den Akku mindestens einmal im Monat nachladen.
- Achten Sie darauf, keine zerbrechlichen, elektrischen oder flexiblen Gegenstände im Arbeitsbereich Ihres Roboters zu lassen.
- Achten Sie darauf, alle Flüssigkeiten aus dem Arbeitsbereich des Roboters zu entfernen.
- Verwenden Sie den Roboter nicht in Außenbereichen oder feuchten Räumen wie Badezimmern.
- Verwenden Sie den Roboter nicht, um schwelende, rauchende oder noch feuchte Gegenstände aufzusaugen.
- Verdecken Sie die Lüftungsschlitze nicht, um den reibungslosen Betrieb Ihres Roboters sicherzustellen.
- Setzen Sie keine Gegenstände, Personen oder Sonstiges auf den Roboter.
- Dieser Roboter ist kein Spielzeug. Er darf nur zu Reinigungszwecken verwendet werden.

3. BEZEICHNUNGEN (Abb. 2)

a) Saugroboter (Abb. 2)

1. Infrarotempfänger und LED-Anzeige – rot blinkend: Akku schwach/blau blinkend: Akku lädt/blau: Akku vollständig geladen/rot: Fehler
2. Ultraschallsensor zur Erfassung von Hindernissen (7x)
3. Haube
4. Seitenbürsten (2x)
5. Rolle
6. Ladestecker für Ladestation
7. Sturzsensoren (3x)
8. Saugöffnung
9. Antriebsrollen (2x)
10. Ein-/Aus-Schalter des Saugroboters
11. Buchse für den 20-V-Netzteilanschluss (das Netzteil muss an eine mit den geltenden Normen konforme Installation angeschlossen werden: NFC 15 100 für Frankreich).
12. Staubsammelbehälter + HEPA-Filter
13. Deckel des Akkufachs
14. Mechanische Hinderniserfassung (2x)
15. Taste für das Pairing
16. Magnet zur Befestigung der Haube (2x)

b) Automatische Ladestation (Abb. 3&7)

1. Ladebuchse für den Roboter (2x)
2. Ultraschallsensor (2x)
4. Taster für automatischen Start: Beim Betätigen dieses Tasters startet der Roboter automatisch, sobald der Akku vollständig geladen ist.
5. Taste für das Pairing
6. Buchse für den 20-V-Netzteilanschluss (das Netzteil muss an eine mit den geltenden Normen konforme Installation angeschlossen werden: NFC 15 100 für Frankreich).
7. 3,6-V-Buchse zum Laden der virtuellen Wand
8. LED-Anzeige ON/OFF – blau: Ladestation an der Stromversorgung angeschlossen
9. LED-Anzeige Automatikstart – grün: Automatikstart aktiv








c) Virtuelle Wand (Abb. 4)



1. LED-Anzeige ON/OFF – blau: ON
2. ON/OFF-Schalter
3. Ultraschallsensor (2x)
4. Buchse für den 3,6-V-Netzteilanschluss (7-fig.7)
5. Taste für das Pairing
6. Deckel des Akkus

Hinweis: Die virtuelle Wand kann über wiederaufladbare LR06 Batterien über die Basis oder durch LR06 Batterien betrieben werden.

Achtung: Batterien niemals aufladen (Explosionsgefahr).

d) Fernbedienung für die Programmierung (Abb. 5)

1. Taste : Schaltet das LCD-Display der Fernbedienung an und aus
2. Pfeile (4x): Lassen den Roboter in die gewünschte Richtung fahren
3. Taste : Auswahl im Menü bestätigen
4. Taste : Startet oder stoppt den Roboter
5. Taste : Einstellen der Uhrzeit an der Fernbedienung
6. Taste : Einstellen der Betriebsdauer des Roboters (30/60/100 Minuten)
7. Taste : Programmiert den automatischen Start des Roboters für 7 Tage
8. Taste : Einstellen der Betriebsart des Roboters

9. Taste : Einstellen der Art der Hinderniserfassung des Roboters
10. Taste : Schickt den Roboter zur Ladestation zurück
11. Button zur Einstellung der Uhrzeit
12. Button zur Programmierung der Uhrzeit
13. Button für die Zyklusdauer
14. Zahl zur Angabe des Wochentags (1 = Montag, 2 = Dienstag, 3 = Mittwoch, 4 = Donnerstag, 5 = Freitag, 6 = Samstag, 7 = Sonntag)
15. Uhrzeit
16. Modus aktiv Absaugung (nicht editierbar für diese Version)
17. Button zur Ultraschallerfassung von Hindernissen
18. Button für die Reinigungsart (Abb. 12)

4. INSTALLATION UND PFLEGE

a) Erster Ladevorgang und Laden von Hand

1. Stellen Sie sicher, dass der Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 0 steht (Aus).
2. Stecken Sie den 20-V-DC-Stecker des Netzteils in die dafür vorgesehene Buchse des Staubsaugers (11 Abb. 2).
3. Schließen Sie das Netzteil an eine Steckdose mit 230 V AC, 50 Hz an.
4. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 1 (Ein). Die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blinkt blau und der Roboter gibt ein kurzes Tonsignal aus, um den Ladevorgang anzuzeigen.
5. Wenn die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blau leuchtet und der Roboter 3 kurze Tonsignale ausgibt, ist der Ladevorgang abgeschlossen. Sie können dann den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 0 (Aus) schalten und das Netzteil aus der Steckdose ziehen. Ziehen Sie dann den 20-V-DC-Stecker von Ihrem Roboter ab.


Tipp: Die durchschnittliche Ladedauer des Roboters beträgt 2 Stunden für eine Betriebsdauer von 100 Minuten. Beim ersten Ladevorgang des Geräts empfehlen wir, das Gerät mindestens 6 Stunden laden zu lassen, bevor Sie es verwenden, damit der Akku vollständig geladen ist.

b) Einrichten der Ladestation und des Roboters (Abb. 6)

Einrichten der Ladestation:

1. Stellen Sie die Ladestation auf einer ebenen Fläche an einer Wand auf. Rechts und links von der Ladestation ist ein Freiraum von mindestens 60 cm erforderlich, um einen reibungslosen Betrieb sicherzustellen.
2. Stecken Sie den 20-V-DC-Stecker des Netzteils in die dafür vorgesehene Buchse auf der Rückseite der Ladestation (6 Abb. 7).
3. Schließen Sie das Netzteil an eine Steckdose mit 230 V AC, 50 Hz an. Die blau leuchtende LED-Anzeige ON/OFF (8 Abb. 3) an der Ladestation zeigt den reibungslosen Betrieb an.

Test der Ladestation:

1. Stellen Sie sicher, dass der Akku des Roboters geladen ist, und schalten Sie die Ein-/Aus-Taste (10 Abb. 2) des Roboters auf 1 (Ein).
2. Stellen Sie den Roboter mit einem Abstand von 1 m vor die Ladestation. Der Roboter startet automatisch den Saugvorgang.
3. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung und richten Sie dabei die Fernbedienung auf den Infrarotempfänger (1 Abb. 2) des Roboters. Der Saugvorgang und die Seitenbürsten des Roboters stoppen und der Roboter fährt zur Ladestation zurück, um zu laden. Wenn der Roboter die Ladestation erreicht, blinkt die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blau und der Roboter gibt ein kurzes Tonsignal aus, um den Beginn des Ladevorgangs zu melden. Wenn der Roboter nach einigen Minuten nicht zur Ladestation zurückkehrt, müssen Sie die Einrichtung der Ladestation prüfen und das Pairing wiederholen.

Pairing des Roboters mit der Ladestation:

Hinweis: Das Pairing des Roboters mit der Ladestation wird im Werk vorgenommen. Es kann jedoch bei Fehlern oder beim Ersetzen der Ladestation erneut erforderlich sein.

1. Stellen Sie sicher, dass der Roboter nicht lädt, und nehmen Sie die Haube (3 Abb. 2) des Roboters ab, indem Sie den Roboter festhalten und an der Haube ziehen.
2. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) des Roboters auf 1 (Ein). Setzen Sie den Roboter nicht auf den Boden, damit er keinen Reinigungszyklus startet.
3. Betätigen Sie die Pairing-Taste am Roboter (15 Abb. 2). Die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blinkt blau und rot und der Roboter gibt ein langes Tonsignal aus.

4. Sobald die LED-Anzeige (1 Abb. 2) rot leuchtet, müssen Sie die Pairing-Taste am Roboter (15 Abb. 2) erneut betätigen. Die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blinkt dann nur rot und der Roboter gibt ein kurzes Tonsignal aus.
5. Betätigen Sie 3 Sekunden lang die Pairing-Taste an der Ladestation (5 Abb. 3). Ein langes Tonsignal bestätigt das Pairing des Roboters mit der Ladestation.
6. Drücken Sie 3 Sekunden lang auf den linken mechanischen Hindernissensor des Roboters (14 Abb. 2), um die Einstellung zu speichern und den Pairing-Modus zu verlassen. Zur Bestätigung gibt der Roboter ein kurzes Tonsignal aus.
7. Setzen Sie die Haube (3 Abb. 2) wieder auf den Roboter.

c) Einrichten der virtuellen Wand

Laden der virtuellen Wand (Abb. 7):

Achtung: Das einmalige Verfahren gilt nur für **LR06-Akkus**, nicht für normale Batterien (Explosionsgefahr).

1. Schalten Sie den ON/OFF-Schalter (2 Abb. 4) auf OFF.
2. Ziehen Sie den 3,6-V-Stecker (7 Abb. 7) auf der Seite der Ladestation bis zum Anschlag heraus.
3. Verbinden Sie den 3,6-V-Stecker (7 Abb. 7) mit der dafür vorgesehenen Buchse (4 Abb. 4) der virtuellen Wand. Die LED-Anzeige (1 Abb. 4) blinkt dreimal blau, um den laufenden Ladevorgang anzuzeigen.
4. Wenn die LED-Anzeige (1 Abb. 4) der virtuellen Wand blau leuchtet, ist der Akku voll geladen. Ziehen Sie die virtuelle Wand aus dem Stecker und schieben Sie den 3,6-V-Stecker (7 Abb. 7) in die Ladestation zurück.

Hinweis: Wenn der Akku der virtuellen Wand schwach ist, blinkt die LED-Anzeige (1 Abb. 4) blau. Laden Sie die virtuelle Wand nach. Um eine längere Betriebsdauer zu gewährleisten, verfügt die virtuelle Wand über einen automatischen Standby-Modus, der sich einschaltet, wenn der Roboter nicht in Betrieb ist. Die virtuelle Wand wird automatisch aktiv sobald der Roboter einen neuen Reinigungszyklus startet.

Einrichten der virtuellen Wand (Abb. 8):

1. Schalten Sie den ON/OFF-Schalter (2 Abb. 4) auf ON.
2. Stellen Sie die virtuelle Wand nach Bedarf entlang einer Wand auf. Sie bildet eine unsichtbare Schranke von max. 2,5 m Länge.

Achtung: Stellen Sie die Wand in einem Abstand von mindestens 1 m von der Ladestation auf, um den Betrieb derselben nicht zu beeinträchtigen.

Pairing der virtuellen Wand mit dem Roboter:












Hinweis: Das Pairing des Roboters mit der im Lieferumfang enthaltenen virtuellen Wand wird im Werk vorgenommen. Es kann jedoch bei Fehlern oder nach dem Hinzufügen einer virtuellen Wand (optional) erneut erforderlich sein.

1. Stellen Sie sicher, dass der Roboter nicht lädt, und nehmen Sie die Haube (3 Abb. 2) des Roboters ab, indem Sie den Roboter festhalten und an der Haube ziehen.
2. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) des Roboters auf I (Ein). Setzen Sie den Roboter nicht auf den Boden, damit er keinen Reinigungszyklus startet.
3. Betätigen Sie die Pairing-Taste am Roboter (15 Abb. 2). Die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blinkt blau und rot und der Roboter gibt ein langes Tonsignal aus.
4. Sobald die LED-Anzeige (1 Abb. 2) rot leuchtet, müssen Sie die Pairing-Taste am Roboter (15 Abb. 2) erneut betätigen. Die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blinkt dann nur rot und der Roboter gibt ein kurzes Tonsignal aus.
5. Betätigen Sie die Pairing-Taste an der virtuellen Wand (5-Abb. 4). Ein langes Tonsignal bestätigt das Pairing des Roboters mit der virtuellen Wand.
6. Drücken Sie 3 Sekunden lang auf den linken mechanischen Hindernissensor des Roboters (14 Abb. 2), um die Einstellung zu speichern und den Pairing-Modus zu verlassen. Zur Bestätigung gibt der Roboter ein kurzes Tonsignal aus.
7. Setzen Sie die Haube (3 Abb. 2) wieder auf den Roboter.

Hinweis:

- Die Anzahl virtueller Wände, die im Roboter gespeichert werden können, ist unbegrenzt.
- Eine virtuelle Wand kann nur einem einzigen Roboter zugeordnet werden.

d) Einrichten der Fernbedienung

1. Legen Sie die 2 AAA-Batterien (LR 03) in das Batteriefach der Fernbedienung ein.
2. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um das LCD-Display einzuschalten.
3. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um den Modus zur Programmierung der Uhr zu öffnen.
4. Die 2 Zahlen für die Stunden blinken. Geben Sie die Stunden mit den Tasten  und  der Fernbedienung ein.
5. Drücken Sie zum Bestätigen auf die Taste  und gehen Sie zur Einstellung der Minuten. Verwenden Sie die Tasten  und , um die Minuten einzustellen.
6. Drücken Sie zum Bestätigen auf die Taste  und gehen Sie zur Einstellung des Wochentags. Verwenden Sie die Tasten  und , um die Zahlen bis zum gewünschten Wert durchlaufen zu lassen (1 = Montag, 2 = Dienstag, 3 = Mittwoch, 4 = Donnerstag, 5 = Freitag, 6 = Samstag, 7 = Sonntag).
7. Drücken Sie auf die Taste , um die Einstellungen zu speichern.

Achtung: Die Fernbedienung nutzt die Infrarot-Technik. Achten Sie darauf, sie nicht auf Ihre eigenen Augen oder die Augen anderer zu richten. Zur reibungslosen Übertragung der Informationen muss beim Betätigen einer Taste das Licht immer auf den Infrarotempfänger (1 Abb. 2) des Roboters gerichtet werden. Bei jedem Versenden von Informationen gibt der Roboter ein Tonsignal aus, um den Empfang des Signals zu bestätigen. Ist dies nicht der Fall, müssen Sie den Vorgang unter Beachtung der Hinweise in dieser Anleitung erneut durchführen.

e) Entleeren des Staubsammelbehälters (Abb. 9)

1. Stellen Sie sicher, dass der Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 0 steht (Aus).
2. Nehmen Sie die Haube (3 Abb. 2) des Roboters ab, indem Sie den Roboter festhalten und an der Haube ziehen.
3. Heben Sie den Staubsammelbehälter (12 Abb. 2) an.
4. Ziehen Sie den Staubsammelbehälter (den grauen Teil) heraus. Achten Sie dabei darauf, dass kein Staub herausfällt.
5. Leeren Sie den Staubsammelbehälter in einen Müllbehälter. Reinigen Sie den Staubsammelbehälter ggf. mit klarem Wasser und trocknen Sie ihn anschließend sorgfältig mit einem trockenen Tuch ab.
6. Entnehmen Sie den HEPA-Filter und reinigen Sie ihn mit einer Bürste mit weichen Borsten.
7. Setzen Sie den HEPA-Filter ein und die Haube des Staubsammelbehälters wieder auf.
8. Setzen Sie den Staubsammelbehälter wieder ein und achten Sie darauf, ihn bis zum Anschlag in sein Fach zu schieben.
9. Setzen Sie die Haube (3 Abb. 2) wieder auf den Roboter.

Tip: Leeren Sie den Staubsammelbehälter mindestens einmal pro Woche, um den reibungslosen Betrieb des Roboters zu gewährleisten. Achten Sie darauf, den HEPA-Filter regelmäßig zu wechseln, damit die Saugkraft nicht nachlässt.

Achtung: Reinigen Sie den HEPA-Filter nie mit einer Bürste mit harten Borsten. Achten Sie darauf, dass alle Teile gut getrocknet sind, bevor Sie das Gerät wieder verwenden.

f) Ersetzen der verschlissenen Seitenbürsten (Abb. 10)

1. Stellen Sie sicher, dass der Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 0 steht (Aus).
2. Lösen Sie die Schraube der Bürste.
3. Entfernen und ersetzen Sie die Bürste.
4. Ziehen Sie die Schraube der Bürste wieder fest.

g) Demontage des Akkus (Abb. 11)

1. Stellen Sie sicher, dass der Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 0 steht (Aus) und dass das Anschlusskabel des Roboters ausgezogen ist.
2. Nehmen Sie die Haube (3 Abb. 2) des Roboters ab, indem Sie den Roboter festhalten und an der Haube ziehen.
3. Öffnen Sie den Deckel des Akkufachs (13 Abb. 2)
4. Ziehen Sie den Stecker des Akkus heraus. Achten Sie dabei darauf, die Kontakte nicht zu beschädigen. Um den Akku erneut einzusetzen, ist der Vorgang in der umgekehrten Reihenfolge durchzuführen.




5. BEDIENUNGSANLEITUNG

a) Manuelles Starten und Stoppen Ihres Roboters



1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 1 (Ein).
2. Setzen Sie den Roboter in den zu reinigenden Bereich. Er startet automatisch nach 3 Sekunden.
3. Um Ihren Roboter anzuhalten, brauchen Sie ihn nur vom Boden zu heben. Er stoppt dann automatisch nach 3 Sekunden.
4. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 0 (Aus).

Hinweis: Sie können Ihren Roboter jederzeit von Hand versetzen, indem Sie die Fernbedienung auf den Infrarotempfänger (1 Abb. 2) richten und eine der 4 Pfeiltasten (2 Abb. 5) betätigen. Der Reinigungszyklus wird danach automatisch fortgesetzt.











b) Starten und Stoppen Ihres Roboters anhand der Fernbedienung

1. Schalten Sie den Ein-/Aus-Schalter (10 Abb. 2) auf 1 (Ein).
2. Setzen Sie den Roboter auf seine automatische Ladestation. Die LED-Anzeige (1 Abb. 2) blinkt blau, um den Ladevorgang anzuzeigen.
3. Drücken Sie auf die Taste  der auf den Infrarotempfänger (1 Abb. 2) gerichteten Fernbedienung, um den Reinigungszyklus zu starten. Der Roboter gibt ein Tonsignal aus, um den Start zu bestätigen. Der Roboter fährt automatisch zur Ladestation zurück, wenn der Reinigungszyklus abgeschlossen oder der Akku entladen ist. Sie können den Roboter jederzeit anhalten, indem Sie die Taste  auf der Fernbedienung betätigen (der Roboter gibt zur Bestätigung zwei Tonsignale aus). Sie können ihn auch zur Ladestation zurückschicken, indem Sie die Taste  auf der Fernbedienung betätigen (der Roboter gibt zur Bestätigung ein Tonsignal aus).




c) Automatischer Start Ihres Roboters nach dem Ladevorgang

1. Stellen Sie sicher, dass der Roboter auf der Ladestation lädt.
2. Drücken Sie auf die Taste für den automatischen Start (4 Abb. 3) an der Ladestation. Die LED-Anzeige für den automatischen Start (9 Abb. 3) leuchtet grün. Der Roboter startet automatisch einen Reinigungszyklus, sobald der Akku voll geladen ist. Der Roboter fährt automatisch zur Ladestation zurück, wenn der Reinigungszyklus abgeschlossen oder der Akku entladen ist. Sie können den Roboter jederzeit anhalten, indem Sie die Taste  auf der Fernbedienung betätigen. Sie können ihn auch zur Ladestation zurückschicken, indem Sie die Taste  auf der Fernbedienung betätigen.



d) Programmierung des automatischen Starts für einen Reinigungszyklus

- Hinweis:** Die Einstellung der Uhr hat zwingend vor der Programmierung eines Automatikstarts zu erfolgen.
1. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um das LCD-Display einzuschalten.
 2. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um den Modus zur Programmierung der Uhr zu öffnen.
 3. Die 2 Zahlen für die Stunden blinken. Geben Sie die Stunden für den Automatikstart mit den Tasten  und  der Fernbedienung ein.
 4. Drücken Sie zum Bestätigen auf die Taste  und gehen Sie zur Einstellung der Minuten. Verwenden Sie die Tasten  und , um die Minuten für den Automatikstart einzustellen.
 5. Drücken Sie für jeden Wochentag (1 = Montag, 2 = Dienstag, 3 = Mittwoch, 4 = Donnerstag, 5 = Freitag, 6 = Samstag, 7 = Sonntag) auf die Taste , um den automatischen Start für den jeweiligen Tag anzufordern, oder auf die Taste , um zum nächsten Tag weiter zu schalten.
 6. Drücken Sie nach der Programmierung der 7 Tage auf die Taste , um die Einstellungen zu speichern. Richten Sie dabei die Fernbedienung auf den Infrarotempfänger (1 Abb. 2). Der Roboter gibt ein langes Tonsignal aus, um das Speichern der Programmierung zu bestätigen.

e) Programmierung der Dauer eines Reinigungszyklus





1. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um das LCD-Display einzuschalten.
2. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um die Dauer des aktuell gewählten Zyklus anzuzeigen.
3. Drücken Sie erneut auf die Taste  der Fernbedienung, um die gewünschte Dauer zu wählen (1 = 30 Minuten, 2 = 60 Minuten, 3 = 100 Minuten). Nach jeder Betätigung der Taste gibt der Roboter ein Tonsignal aus, um die Änderung der Dauer zu bestätigen.

f) Programmierung des Reinigungsmodus

1. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um das LCD-Display einzuschalten. Das Display zeigt den aktuell gewählten Reinigungsmodus an.
2. Drücken Sie erneut auf die Taste  der Fernbedienung, um den gewünschten Reinigungsmodus zu wählen. Nach jeder Betätigung der Taste gibt der Roboter ein Tonsignal aus, um die Änderung des Modus zu bestätigen.

Hinweis: 5 Reinigungsmodi sind verfügbar, um sämtliche Konfigurationen abzudecken. Ein sechster Modus „Auto“ bildet eine Kombination der 5 Standardmodi, um die Bearbeitung des Reinigungsbereichs durch Ihren Roboter zu optimieren (siehe Abb. 9).

g) Programmierung der Erfassung von Hindernissen

1. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um das LCD-Display einzuschalten. Das Display zeigt den aktuell gewählten Reinigungsmodus an.
 2. Drücken Sie auf die Taste  der Fernbedienung, um den Ultraschall-Erfassungsmodus einzuschalten. Mit diesem Modus kann der Roboter Hindernisse vorhersehen und seine Geschwindigkeit verringern, um bei der Fahrt keine Gegenstände zu zerbrechen. Der Button  wird am LCD-Display angezeigt und der Roboter sendet ein Tonsignal zur Bestätigung.
 3. Drücken Sie erneut auf die Taste  der Fernbedienung, um den Ultraschall-Erfassungsmodus auszuschalten.
- Tipp:** Für eine bessere Produktnutzung empfehlen wir dringend, den Ultraschall-Erfassungsmodus zu verwenden.

6. TECHNISCHE DATEN

a) Saugroboter (EASYMATE Floor 300)

Art.-Nr.: 330000
Stromversorgung: 20V DC
Stromverbrauch: 1000 mA
Fassungsvermögen Staubsammelbehälter: 0,25 l
Maße: 70x270x270 mm
Geräuschpegel: <60 db

b) Ladestation

Art.-Nr.: 850000
Stromversorgung: 20V DC
Stromverbrauch: 1000 mA
Maße: 75x230x125 mm

c) Virtuelle Wand

Art.-Nr.: 330001
Stromversorgung: 3,6V DC (oder 2 AA LR06-Batterien oder 2 LR06-Wiederaufladbare Batterie, Lieferumfang enthalten)
Stromverbrauch: 350 mA
Maße: 75x130x40 mm

d) Fernbedienung für die Programmierung

Art.-Nr.: 890000
Stromversorgung: 2x AAA LR03-Batterien (im Lieferumfang enthalten)
Maße: 145x53x12 mm

e) Stromversorgung

Art.-Nr.: 830000
Netzteil 100-240V 0,8 A AC / 20V 1000 mA DC

7. OPTIONEN

Zusätzliche virtuelle Wand (Art.-Nr. 330001)

Satz 2 Seitenbürsten und 1 HEPA-Filter (Art.-Nr. 330002)

8. TECHNISCHER KUNDENDIENST - GARANTIE

Panne	Ursache	Lösung
<ul style="list-style-type: none">• Kein Betrieb	<ul style="list-style-type: none">• Keine Spannungsversorgung• Pflege erforderlich• Akku leer	<ul style="list-style-type: none">• Prüfen, ob der Ein-/Aus-Schalter auf Ein I steht• Prüfen, ob die Seitenbürsten verschmutzt sind• Prüfen, ob der Staubsammelbehälter voll ist• Akku nachladen
<ul style="list-style-type: none">• Ungewohnte Geräusche im Betrieb	<ul style="list-style-type: none">• Pflege erforderlich	<ul style="list-style-type: none">• Prüfen, ob die „Auto“-Funktion eingeschaltet ist• Prüfen, ob die Zeitprogrammierung und die Uhrzeit richtig eingestellt sind.
<ul style="list-style-type: none">• Der Roboter startet nicht automatisch	<ul style="list-style-type: none">• Programmierungsfehler	<ul style="list-style-type: none">• Prüfen, ob der Hindernissensor von einem Fremdkörper blockiert wird
<ul style="list-style-type: none">• Der Roboter bleibt mitten im Raum stehen und fährt nicht zur Ladestation zurück	<ul style="list-style-type: none">• Anordnung der Ladestation• Pairingfehler	<ul style="list-style-type: none">• Prüfen, ob eine virtuelle Wand oder ein Hindernis sich vor der Ladestation befinden.• Ladestation in einem gut zugänglichen Bereich anordnen• Pairingvorgang zwischen Ladestation und Roboter erneut durchführen
<ul style="list-style-type: none">• Der Roboter fährt immer nur rückwärts	<ul style="list-style-type: none">• Hindernissensor blockiert	<ul style="list-style-type: none">• Prüfen, ob der Hindernissensor von einem Fremdkörper blockiert wird• Ultraschallsensoren an allen Bauteilen mit einem trockenen Tuch reinigen.
<ul style="list-style-type: none">• Der Roboter fällt die Treppe herunter	<ul style="list-style-type: none">• Fallschutzsensor blockiert	<ul style="list-style-type: none">• Fallschutzsensoren mit einem mit klarem Wasser befeuchteten Wattestäbchen reinigen.
<ul style="list-style-type: none">• Der Roboter schaltet sich mitten im Raum aus	<ul style="list-style-type: none">• Verlust der Verbindung zur Ladestation	<ul style="list-style-type: none">• Ladestation in einem gut zugänglichen Bereich anordnen
<ul style="list-style-type: none">• Rote LED leuchtet, Roboterfehler	<ul style="list-style-type: none">• Sammelbehälter voll• Filter verschmutzt	<ul style="list-style-type: none">• Sammelbehälter leeren• Filter wechseln, falls verschmutzt• Roboter ausschalten und Fehler beheben
<ul style="list-style-type: none">• Der Roboter dreht auf der Stelle, bevor er sich im Fehlerzustand ausschaltet	<ul style="list-style-type: none">• Blockierung des Vorderrads	<ul style="list-style-type: none">• Blockierung am Rad beheben• Rad reinigen

Bei Bedarf steht Ihnen unser Fachpersonal zur Verfügung:


Die aktuelle Version der Anleitung ist als Download in Farbe hier erhältlich: www.cfi-extel.com

HOTLINE: +352 26302353 sav@benelom.com

GARANTIEBEDINGUNGEN: Für dieses Gerät gilt eine Garantie auf Teile und Arbeitsstunden in unseren Werkstätten.

Von dieser Garantie ausgeschlossen sind Verbrauchsteile (Akkus, Batterien usw.) sowie Schäden, die auf die folgenden Arten verursacht wurden: unsachgemäße Verwendung, unsachgemäße Installation, externer Eingriff, Beschädigung durch Stoß oder Stromschlag, Sturz oder eine atmosphärische Erscheinung.

- Um den Garantieschutz nicht hinfällig werden zu lassen, darf das Rolle nicht geöffnet werden.
- Wenn das Gerät an den Kundendienst eingeschickt werden soll, muss der Bildschirm zum Schutz vor Kratzern entsprechend geschützt werden.
- Für die Pflege nur ein weiches Tuch, niemals Lösungsmittel verwenden. Durch Demontage der Teile erlischt die Garantie. Stecken Sie das Gerät vor der Reinigung aus oder schalten Sie es aus.

 **Achtung:** Verwenden Sie niemals ein Produkt oder eine Reinigungslösung auf Carboxylbasis, Alkohol oder ähnliches. Diese Produkte können Ihr Gerät beschädigen, ihre Dämpfe stellen außerdem eine Explosionsgefahr und eine Gefahr für Ihre Gesundheit dar.

Verwenden Sie für die Reinigung keine Vorrichtung, die den Strom leiten kann (Metallbürste, spitze Werkzeuge usw.).

Der Kassenzettel oder die Rechnung gelten als Nachweis des Kaufdatums.

9. SICHERHEITSMASSNAHMEN

Schäden, die durch ein Nichtbeachten der Betriebsanleitung verursacht wurden, führen zu einem Verfall der Garantie. Für Schäden, die auf diese Weise entstanden sind, haften wir nicht! Des Weiteren haften wir nicht für Sach- oder Personenschäden, die durch eine unsachgemäße Bedienung oder ein Nichtbeachten der Sicherheitsanweisungen eingetreten sind.

Dieses Gerät wurde unter Einhaltung aller Sicherheitsanweisungen hergestellt. Zur Aufrechterhaltung dieses Zustands und der Gewährleistung optimaler Betriebsbedingungen, muss der Benutzer die in dieser Betriebsanleitung enthaltenen Sicherheitsanweisungen und -warnungen einhalten.

 Dieses Symbol weist auf ein Stromschlag- oder Kurzschlussrisiko hin.

- Dieses Gerät darf nur mit einer Spannung zwischen 100–240 Volt und 50–60 Hertz verwendet werden.
- Versuchen Sie niemals, dieses Gerät mit einer anderen Spannung in Betrieb zu nehmen.
- Sorgen Sie dafür, dass alle elektrischen Anschlüsse des Systems den Betriebsvorschriften entsprechen.
- In Geschäftsräumen ist dafür zu sorgen, dass bei elektrischen Anlagen die Regeln für eine Verhinderung von Unfällen eingehalten werden.
- In Schulen, Bildungseinrichtungen oder Werkstätten muss die Betriebsfähigkeit von elektronischen Geräten durch qualifiziertes Personal kontrolliert werden.
- Halten Sie die Nutzungsbedingungen anderer, mit dem System verbundenen Gerät ein.
- Kontaktieren Sie bei Zweifeln hinsichtlich der Funktionsweise oder der Sicherheit der Geräte eine Person mit entsprechender Erfahrung.
- Elektrische Geräte dürfen niemals mit feuchten Händen angeschlossen oder getrennt werden.
- Vergewissern Sie sich bei der Installation dieses Geräts, dass die Stromkabel nicht beschädigt werden können.
- Tauschen Sie beschädigte Stromkabel niemals selbst aus! Ziehen Sie sie in diesem Fall aus der Steckdose und wenden Sie sich an eine Person mit entsprechender Erfahrung.
- Die Steckdose muss sich in der Nähe des Geräts befinden und leicht zugänglich sein.



ACHTUNG

Weist den Benutzer auf wichtige Nutzungs- und Pflegeinformationen (Reparatur) hin, die der das Gerät begleitenden Betriebsanleitung zu entnehmen sind.



Warnt den Benutzer vor einer nicht isolierten "gefährlichen Spannung" im Inneren des Steuergeräts, die stark genug ist, bei Berührung einen Stromschlag auszulösen.



FR - Ne jetez pas les piles et les appareils hors d'usage avec les ordures ménagères. Les substances dangereuses qu'ils sont susceptibles de contenir peuvent nuire à la santé et à l'environnement. Faites reprendre ces appareils par votre distributeur ou utilisez les moyens de collecte sélective mise à votre disposition par votre commune.

I - Non gettare le pile e le apparecchiature fuori uso insieme ai rifiuti domestici. Le sostanze dannose contenute in esse possono nuocere alla salute dell'ambiente. Restituire questo materiale al distributore o utilizzare la raccolta differenziata organizzata dal comune.

E - No tire las pilas ni los aparatos inservibles con los residuos domésticos, ya que las sustancias peligrosas que puedan contener pueden perjudicar la salud y al medio ambiente.

Pídale a su distribuidor que los recupere o utilice los medios de recogida selectiva puestos a su disposición por el ayuntamiento.

P - Não junte as pilhas nem os aparelhos que já não se usam com o lixo caseiro. As substâncias perigosas que ambos podem conter podem ser prejudiciais para a saúde e para o ambiente. Entregue esses aparelhos ao seu lixeiro ou recorra aos meios de recolha selectiva ao seu dispor.

NL - De lege batterijen en oude apparaten niet met het huisvuil meegeven: deze kunnen gevaarlijke stoffen bevatten die de gezondheid en het milieu schaden. De oude apparaten door uw distributeur laten innemen of de gescheiden vuilinzameling van uw gemeente gebruiken.

GB - Don't throw batteries or out of order products with the household waste (garbage).

The dangerous substances that they are likely to include may harm health or the environment. Make your retailer take back these products or use the selective collect of garbage proposed by your city.

D - Verbrauchte Batterien und nicht mehr benützte Geräte sind Sondermüll. Sie enthalten möglicherweise gesundheits- und umweltschädliche Substanzen. Geben Sie alte Geräte zur fachgerechten Entsorgung beim Gerätehändler ab bzw. benutzen Sie die örtlichen Recyclinghöfe.



Pour en savoir plus :
www.quefairedemesdechets.fr



FR - Ce symbole indique que l'appareil s'installe et s'utilise uniquement à l'intérieur
I - Questo simbolo indica che l'apparecchio si installa e si utilizza unicamente all'interno
E - Este símbolo indica que el aparato se instala y utiliza únicamente en el interior
P - Este símbolo indica que o aparelho só pode ser instalado e usado em interiores
GB - This symbol indicates that the device must only be installed and used indoors
NL - Dit symbool betekent dat het apparaat alleen binnen mag worden geïnstalleerd en gebruikt
D - Dieses Symbol zeigt an, dass das Gerät nur innen installiert und verwendet wird

France

0 892 350 069

Service 0,35 € / min
+ prix appel

Italia : +39 02 96488273 assistenza@cfi-extel.com

España : +34 902 109 819 sat-hotline@cfi-extel.com

BE-NL-LU-DE-CH-AT : +352 26302353 sav@benelom.com

Printed in P.R.C.



Découvrez nos produits sur : www.cfi-extel.com,

