



# Sweeping robot

## M8 PRO



## User's manual

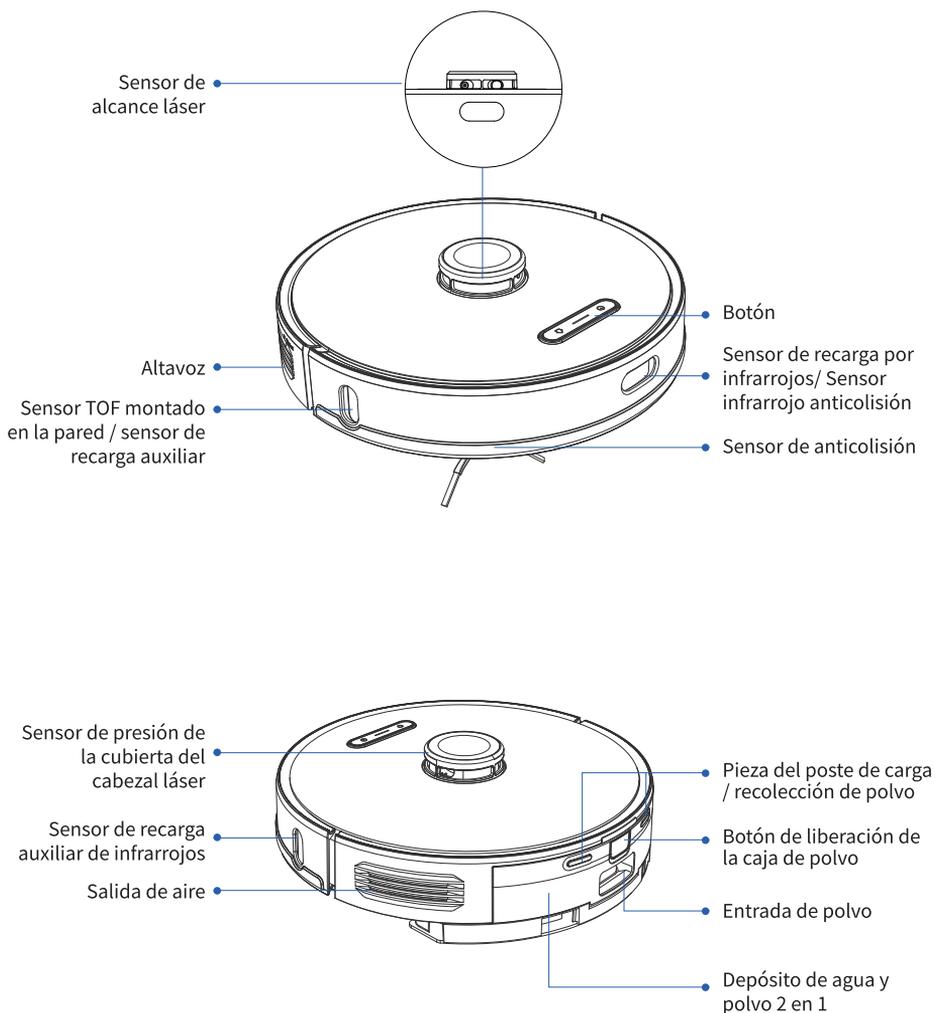
Smart cleaning, simple life.

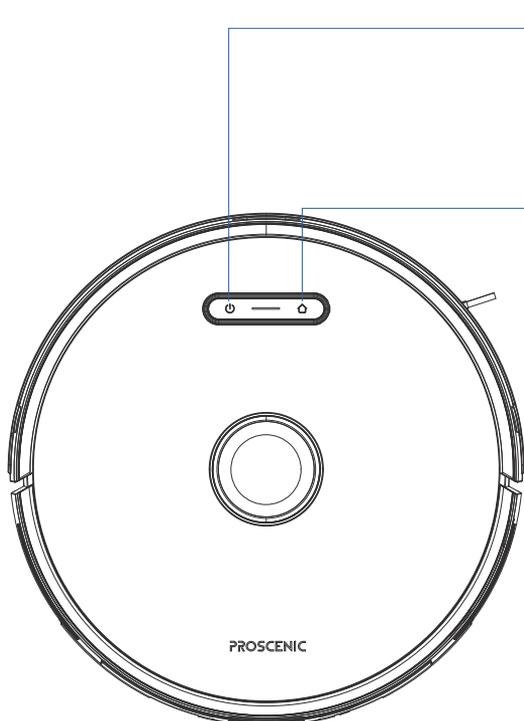
Activate Your  
Quality Life.

- Please read this manual carefully before use
- The company reserves the right to interpret the instructions
- The appearance of the product is subject to things
- After reading, please keep it together with the invoice
- In case of product technology or software upgrade, without notice
- This product is only suitable for sale and use in Europe and America

## Descripción del producto

### Robot y sensor





## Botón de inicio / parada

- Mantenga pulsado este botón unos segundos para encender/apagar el robot.
- Púlselo para empezar/pausar la limpieza.

## Botón de recarga

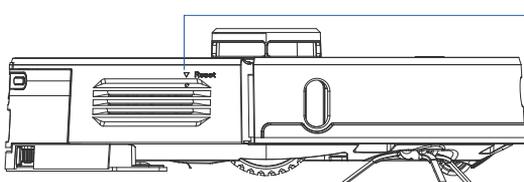
- Presione brevemente inicio / pausa para volver a cargar
- Luz azul fija: funciona correcto / pausa / standby
- Luz azul parpadeando: Está encendiendo / configuración de red / actualizando de firmware
- Luz amarilla parpadeando: batería baja / recargando
- Luz verde parpadeando: cargando
- Luz verde fija: completamente cargada
- Luz roja parpadeando rápida: anormal / error
- Luz apagada: apagado / dormir

## Configuración de red

- Mientras está encendido, mantenga pulsado as teclas  y  simultáneamente durante 5 segundos.

## Modo de emparejamiento de colector de polvo

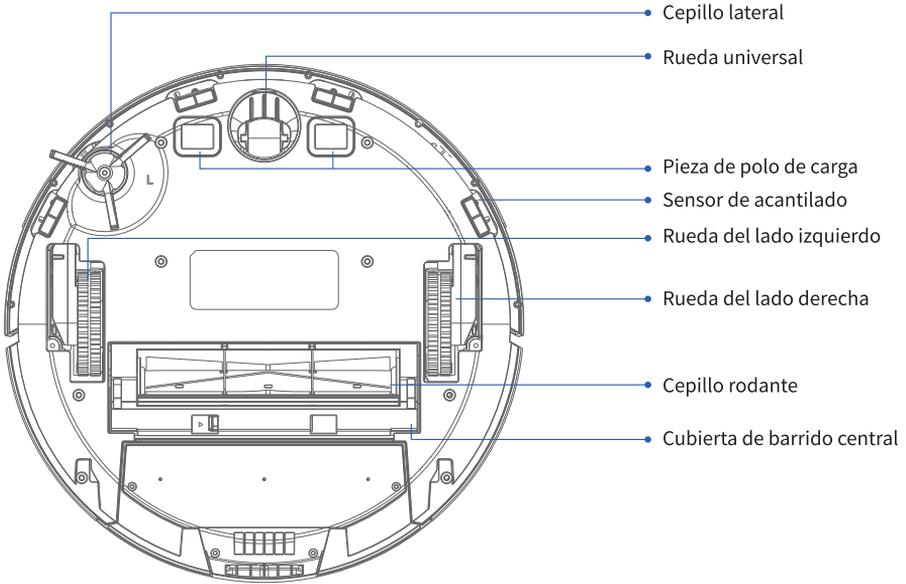
- Mantenga pulsado el botón  durante 5 segundos al estar encendido



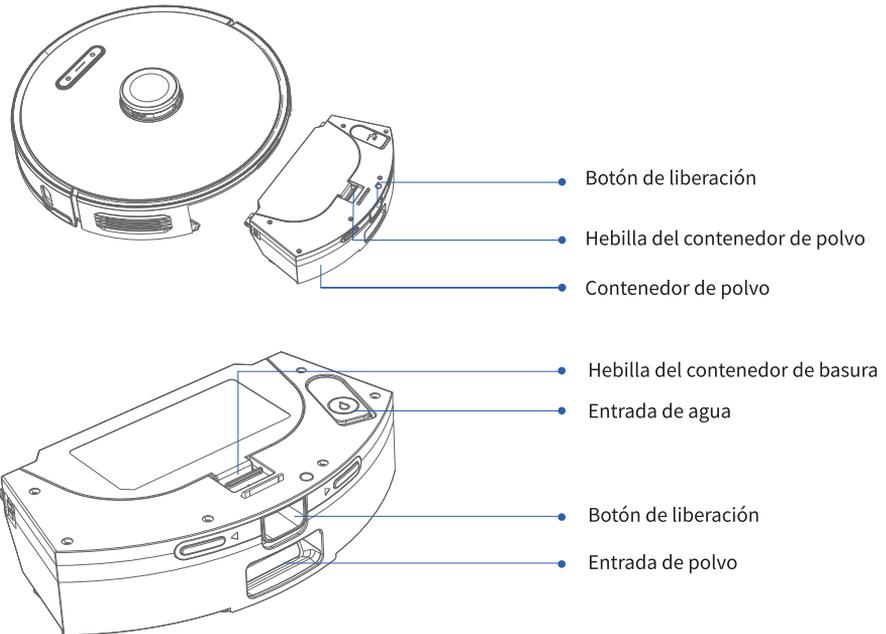
## Botón de apagado forzado

- Presione brevemente para apagar

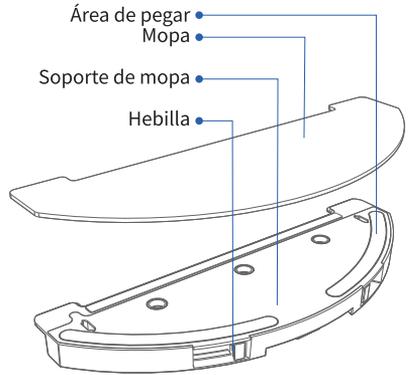
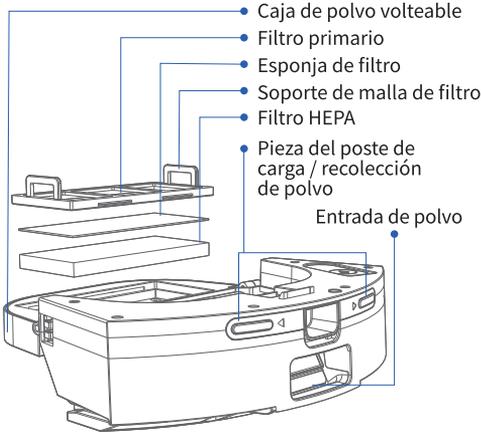
## Robot y sensor



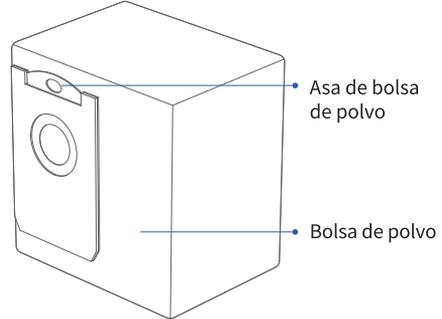
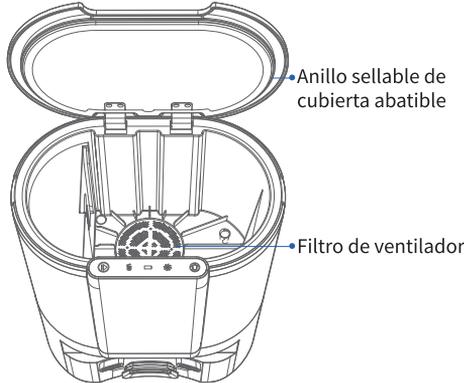
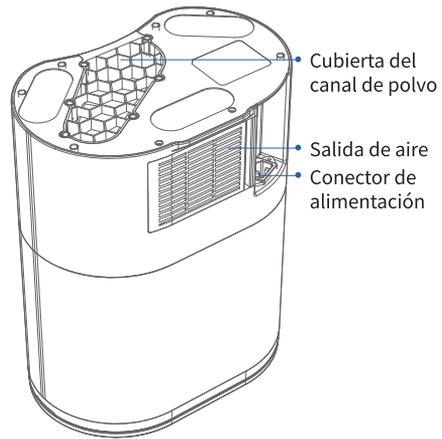
## Depósito de agua y polvo 2 en 1



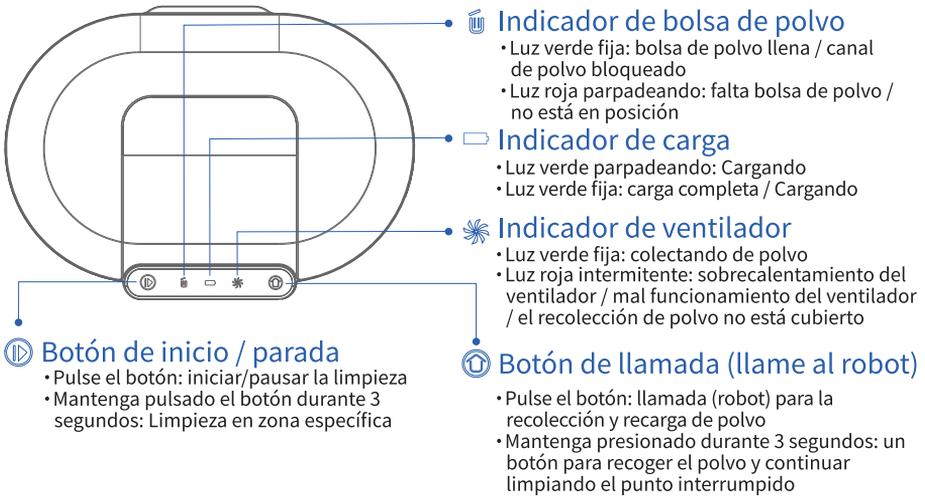
# Depósito de agua y polvo 2 en 1



# Unidad de recolección de polvo



## Unidad de recolección de polvo

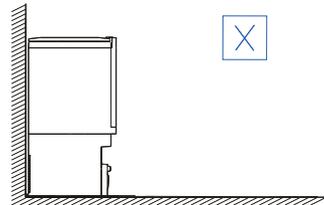
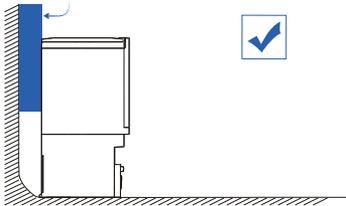


## Instrucciones de Instalación

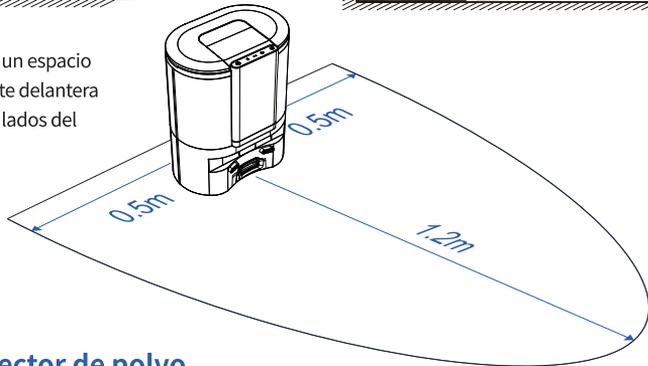
### Instalar el colector de polvo

1. El colector de polvo debe colocarse en un suelo plano a más de 6 cm de distancia de la pared.

6 cm de la pared



2. Asegúrese de que haya un espacio de más de 1,2 m en la parte delantera y más de 0,5 m en ambos lados del colector de polvo.



### Acerca de su colector de polvo

- \* La unidad del colector de polvo está diseñada para recoger el polvo del robot y cargar.
- \* Se instaló una bolsa de polvo nueva cuando el colector de polvo salió de la fábrica.
- \* Cuando se completa la limpieza, su robot de barrido de piso regresa automáticamente al colector de polvo, que recoge la suciedad y el polvo y recarga al robot.

# Instrucciones de uso

## Instrucción de robot aspirador

### Encendido / apagado

Presione y mantenga presionado el botón  para encender y el robot pasa al estado de espera. Después de arrancar, mantenga presionado el botón  para apagar.

**Nota:** Cuando el robot se está cargando en el Unidad de recolección de polvo, se encenderá automáticamente y no se puede apagar durante la carga.

### Cargando

**Recarga automática:** El anfitrión volverá automáticamente a la base de carga después de que se termine la limpieza o cuando la batería es escasa.

**Carga manual:** Presione el botón  para comenzar la recarga. después de apagar la unidad principal, puede volver a colocarla manualmente en el Unidad de recolección de polvo para cargarla.

**Atención:** Asegúrese de que la pieza del polo de carga está en contacto con la base.

### Barrido / pausa

En el estado de encendido, presione brevemente el botón  para iniciar la limpieza de toda la casa. Presione cualquier tecla para pausar mientras limpia.

**Nota:** Se recomienda que el robot de barrido inicie la limpieza desde la base de carga. Cuando la batería está demasiado baja, la limpieza no comenzará. Cargue y luego comience a limpiar. Cuando la energía es escasa durante el proceso de la limpieza, el robot volverá automáticamente al muelle de carga para cargar. Después de que la batería está completamente cargada, volverá automáticamente a la interrupción para continuar la limpieza.

### Modo sueño

Si no hay operación por más de 20 minutos, el anfitrión incorporará automáticamente el modo sueño.

**Nota:** El robot no entrará en el estado de suspensión cuando se carga. Se apaga automáticamente una vez se haya realizado la carga completa.

## Instrucción de colector de polvo

### Botón de encendido / pausa

**Pulsación corta:** inicio / pausa de limpieza **Pulsación larga durante 3 segundos:** Limpieza en área asignada

### Botón de llamada (llame al robot)

**Pulsación breve:** llamada (robot) para la recolección y recarga de polvo

**Mantenga presionado durante 3 segundos:** un botón para recoger el polvo y continuar limpiando en el punto donde se interrumpió.

## El colector de polvo y el host se han emparejado. ( Se ha hecho coincidir el emparejamiento predeterminado )

- 1 Presione los botones  y  del colector durante 5 segundos: abra el modo de acoplamiento del colector de polvo, los tres LED del colector de polvo parpadearán en verde.
- 2 Presione el botón de la unidad principal del robot durante  5 segundos: el robot ingresa al modo de emparejamiento y la luz verde de la unidad principal del robot parpadeará.
- 3 Coloque el robot en el colector de polvo para cargar y escuchará indicaciones de voz después de un emparejamiento exitoso.

# Conexión móvil

1 El teléfono está conectado a WiFi.



2 Escanee el código QR a continuación o busque "Proscenic" en la tienda de aplicaciones móviles para descargar la aplicación, registrarse e iniciar sesión en la cuenta.



3 Inicio para agregar equipos, elegir robot aspirador "M8 PRO".



4 Mantenga pulsado las " ⏻ " y " 🏠 " teclas durante 5 segundos para entrar en la configuración de la red.



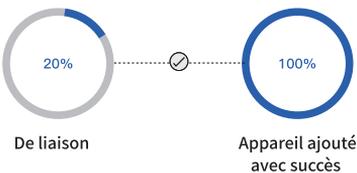
5 Seleccione el WiFi conectado del teléfono e ingrese la contraseña de WiFi.



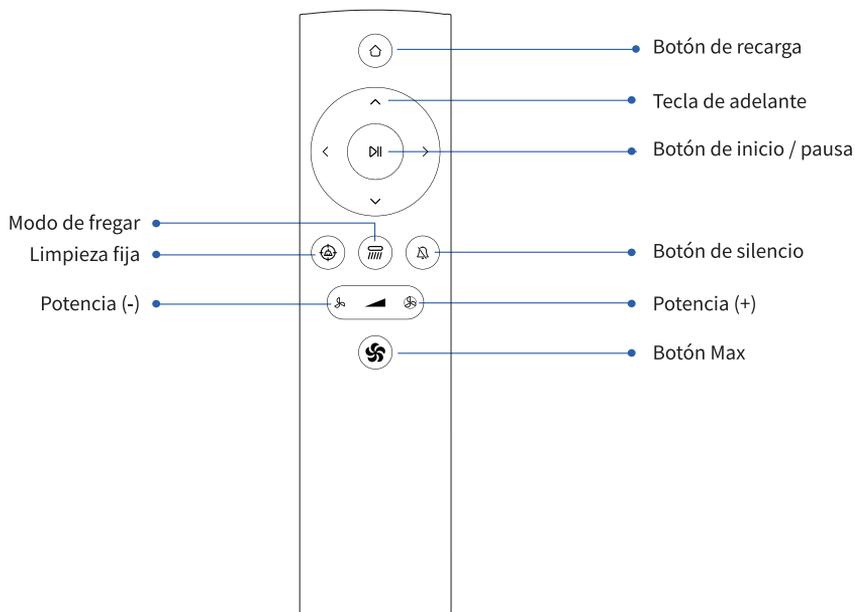
6 Vaya a la lista WLAN del teléfono móvil y seleccione y conecte el punto de acceso del dispositivo "Proscenic-XXXX".



7 Regrese a la aplicación y espere a que se complete la red de distribución.

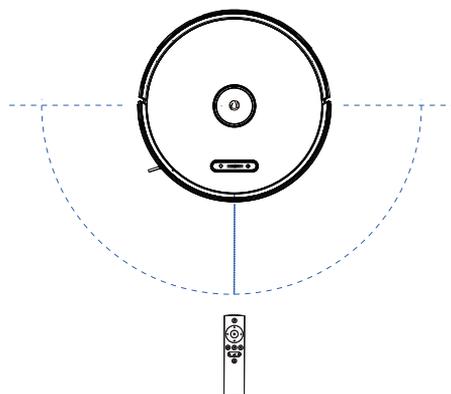


## Control remoto



### Nota:

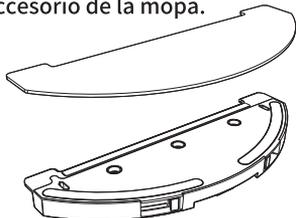
1. Para garantizar el mejor uso de control remoto, se recomienda usarlo en el área frontal de la unidad principal.
2. La distancia efectiva del control remoto es de 3-6 metros.



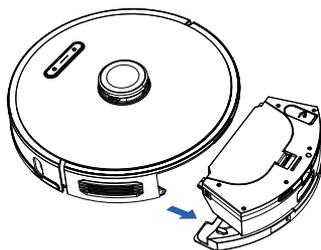
Dentro del área 3-6 metros

## Depósito de agua y polvo 2 en 1

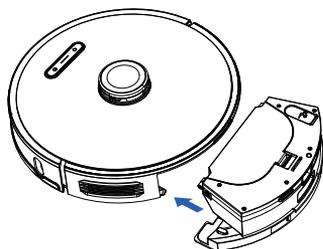
① Coloque la almohadilla de la mopa en el soporte de la mopa y fijela a las tiras de velcro. Deslice las esquinas de la almohadilla de la mopa sobre las pestañas de plástico en la parte posterior del accesorio de la mopa.



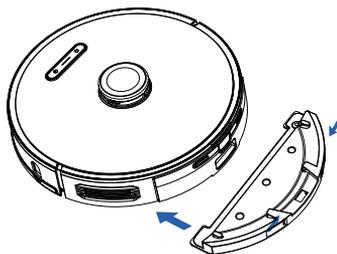
③ Retire el depósito 2-en-1 de la máquina con el accesorio de la fregona aún instalado.



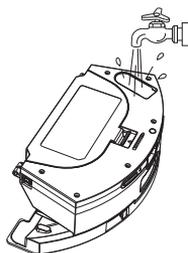
⑤ Instale el accesorio de la mopa en la máquina como se muestra a continuación.



② Deslice el accesorio de la fregona en el depósito 2-en-1 como se muestra en la imagen de abajo hasta que escuche un clic que confirme que está bloqueado en su lugar.



④ Abra la tapa del depósito, llénalo de agua y cierra la tapa.



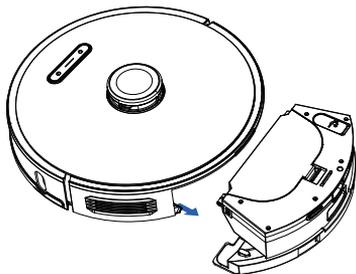
### Nota:

1. No se recomienda usar un trapo cuando se limpia por primera vez.
2. Establezca la pared virtual en la aplicación Proscenic Home si hay alfombra en su casa.
3. Instale la mopa en el fondo del tanque de agua antes de llenarlo para evitar la pérdida de agua.

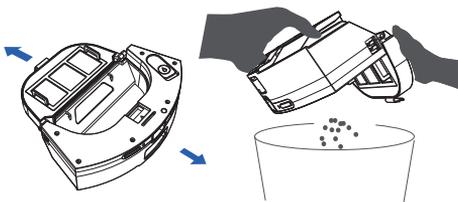
## Mantenimiento de rutina

### Depósito de agua y polvo 2 en 1 (se recomienda una limpieza semanal)

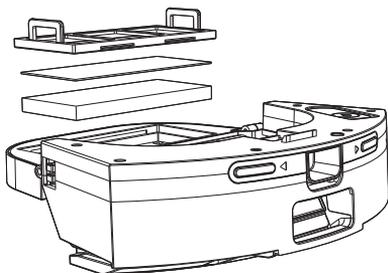
① Presione el botón de liberación para extraer el depósito.



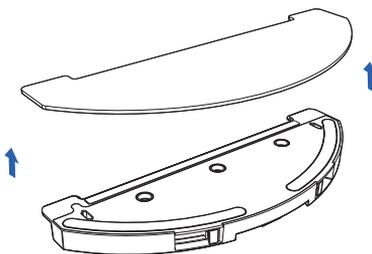
② Abra el contenedor de polvo y descargue la suciedad del contenedor de polvo.



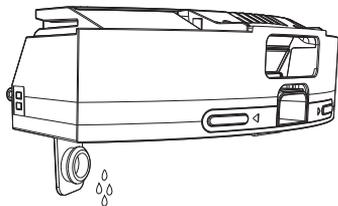
③ Retire el filtro preliminar, la esponja y el filtro HEPA, limpie la superficie con un cepillo de limpieza, enjuague el filtro y el contenedor de polvo con agua y déjelo secar.



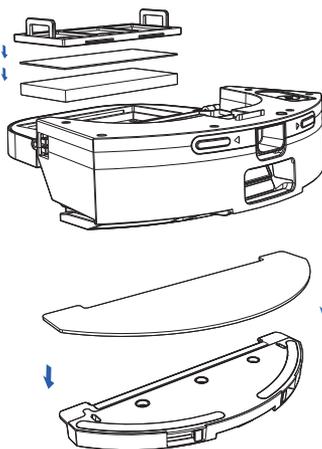
④ Retire el paño, enjuague con agua y seque naturalmente.



⑤ Vierta el agua restante del tanque de agua y seque el tanque.



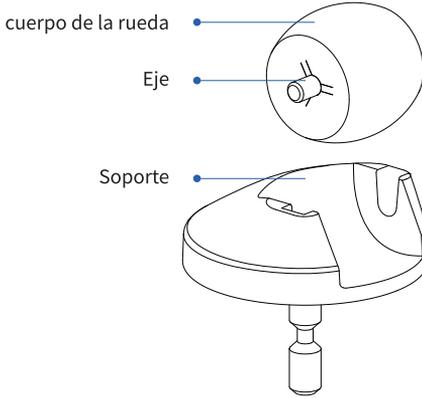
⑥ Después de que el filtro, el contenedor de polvo, el paño y el tanque de agua se hayan secado, vuelva a armarlos para usarlos.



## Rueda universal (Se recomienda una limpieza mensual)

1. Voltee la unidad principal y extraiga la rueda universal hacia arriba.
2. Limpie los pelos y las basuras de las ruedas y el eje de soporte.
3. Vuelva a instalar la rueda universal y presiónela con fuerza.

**Nota:** Lavar con agua, secar y volver a colocar.

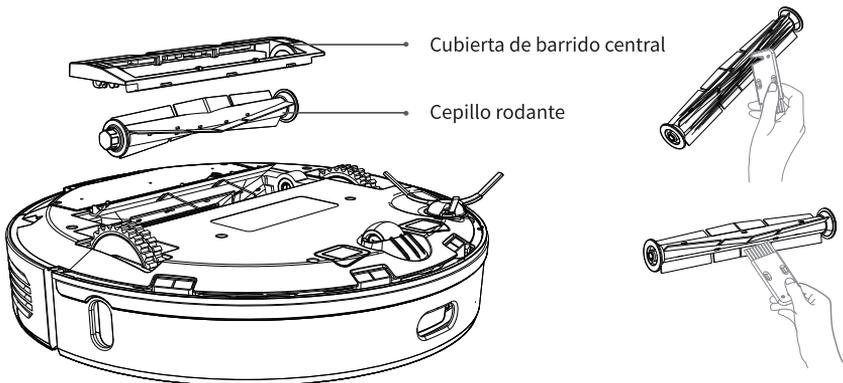


## Cepillo principal (Se recomienda una limpieza semanal)

- ① Gire la unidad principal, presione las hebillas izquierda y derecha, y retire la cubierta de barrido central.
- ② Retire el cepillo giratorio hacia arriba y limpie el cabello enredado y la basura con un cepillo de limpieza.
- ③ Vuelva a colocar el cepillo giratorio e inserte las tres patas de la cubierta de barrido central en la ranura, presione hacia abajo y fije la hebilla.

**Nota:**

Dependiendo de la aplicación, se recomienda reemplazar el cepillo principal durante 6-12 meses para garantizar el efecto de limpieza.

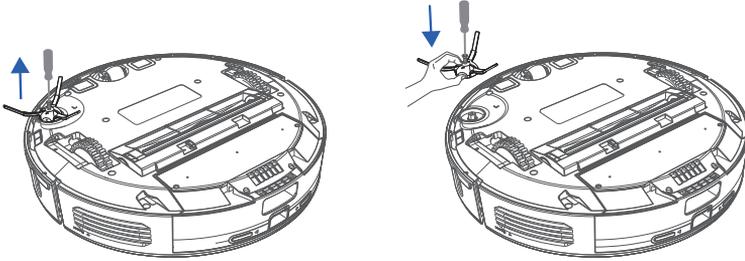


## Cepillo lateral (Se recomienda una limpieza semanal)

- ① Use un destornillador para desatornillar el cepillo lateral y quitarlo.
- ② Después de limpiar el pelo y la basura en el cepillo lateral, vuelva a colocar el cepillo lateral.

### Nota:

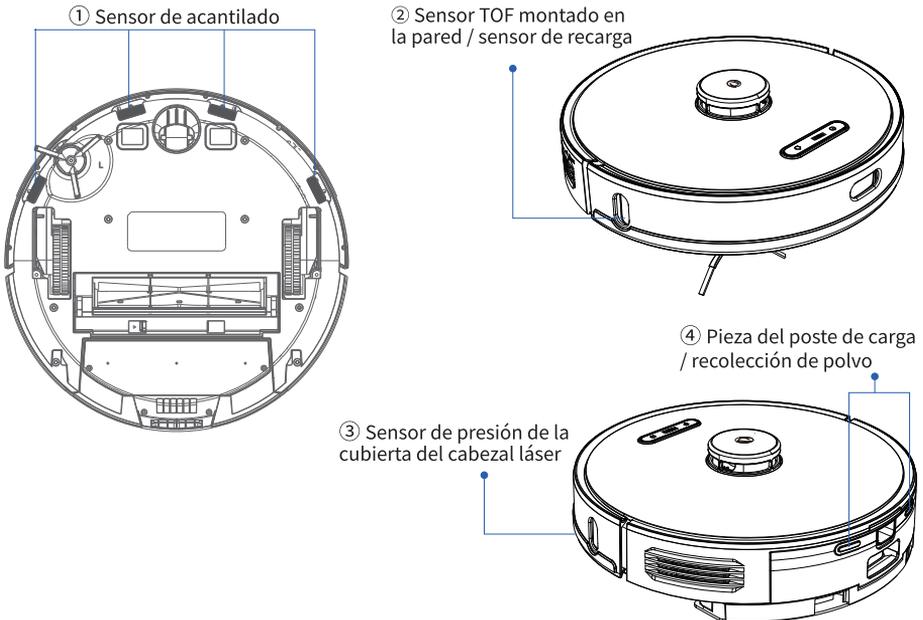
Dependiendo de la aplicación, se recomienda reemplazar el cepillo principal durante 6-12 meses para garantizar el efecto de limpieza.



## Robot y sensor (Se recomienda una limpieza mensual)

Limpie el sensor de la unidad principal con un paño suave y seco, que incluya:

- ① 4 sensores de proximidad en la parte inferior de la unidad principal
- ② Sensor de pared en el lado derecho del robot
- ③ Sensor de recarga auxiliar infrarrojo
- ④ Piezas de electrodos de la parte posterior de la unidad principal del robot

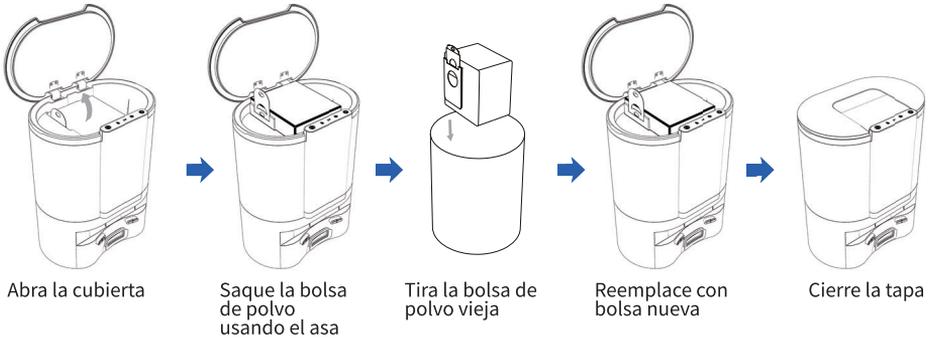


## Bolsa de polvo

### Sac à poussière

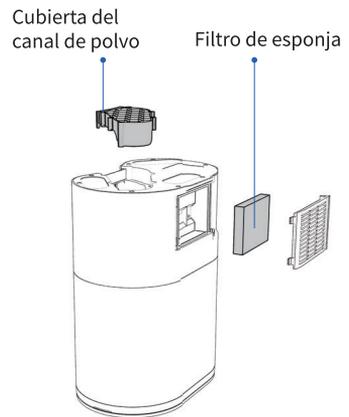
Cuando la bolsa para el polvo está llena se encendera la luz indicadora de la bolsa  permanecerá fija en verde, reemplácela por una bolsa nueva para polvo. Se recomienda cambiar la bolsa una vez cada 6-8 semanas.

**Nota:** El sujetador sella el polvo y los escombros en la bolsa para polvo.



## Limpiando el túnel de polvo

-  Si la luz indicadora está encendida y la bolsa de polvo no está llena, desenchufe el colector de polvo, voltéelo, retire los tornillos con un destornillador como se muestra, y abra la tapa del canal de polvo para limpiar cualquier objeto extraño.
- Abra la salida de aire en la parte posterior del colector de polvo, limpie la esponja filtrante y vuelva a colocarla en su sitio.

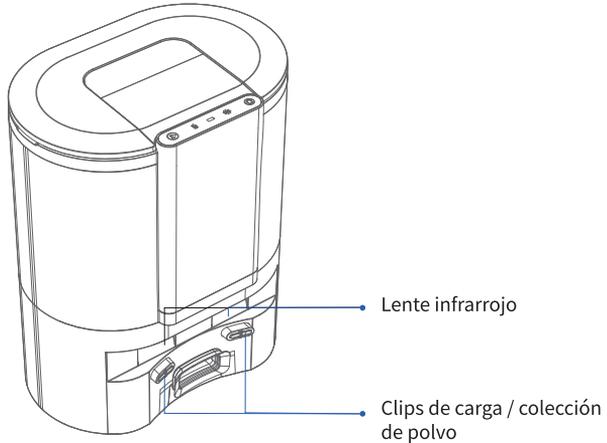


**\*Use un destornillador para quitar los tornillos, no lo haga a la fuerza.**

## Mantenimiento diario

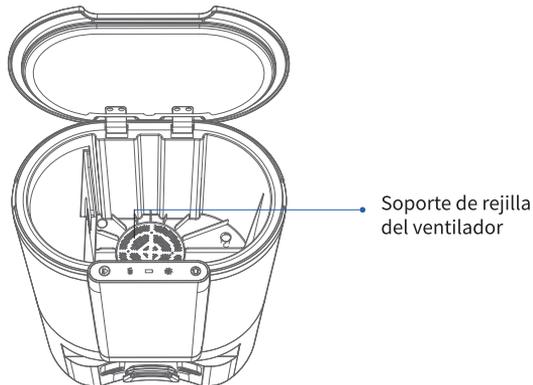
### Limpieza de la lente infrarroja del colector de polvo y los clips de carga / colector de polvo

Verifique la lente infrarroja y los clips de carga / recolección de polvo de la unidad de colección de polvo para ver si hay suciedad. Límpielos con un paño limpio y seco para asegurar que estén limpios y libres de mugre. Se recomienda limpiarlos al menos una vez al mes.



### Limpieza del soporte de la rejilla del filtro del ventilador

Verifique si hay acumulación de pelusa o escombros en el soporte de la rejilla del filtro del ventilador. Si la hay, use el cepillo limpiador de la escobilla o un paño limpio y seco para retirarla. Se recomienda limpiar al menos una vez al mes.



# Parámetros básicos

## Robot

Nombre	Parámetro
Dimensiones	φ350mmxφ350mmx98mm
Peso del producto	≈3.6kg
Tensión nomina	14.4V $\overline{\text{---}}$
Potencia nominal	50W
Capacidad de la batería	5200mAh

## Unidad de recolección de polvo

Nombre	Parámetro
Dimensiones	282mmx361mmx202mm
Consumo de energía	1050W
Entrada de energía	110-240V ~50/60Hz
Salida de energía	DC24V $\overline{\text{---}}$ 1.2A

## Problema común

Tipo de pregunta	Solución
No puede arrancar	<ul style="list-style-type: none"> <li>· La batería está baja, Por favor, coloque la máquina en el base autovaciado para cargarla antes de usarla</li> <li>· La temperatura ambiente es demasiado baja (menos de 0 ° C) o demasiado alta (más de 40 ° C)</li> </ul>
No se puede comenzar a limpiar	<ul style="list-style-type: none"> <li>· La batería está baja, Por favor, coloque la máquina en la base auto vaciado para cargarla antes de usarla</li> </ul>
No se puede rellenar	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Hay demasiados obstáculos cerca del Unidad de recolección de polvo. Coloque el Unidad de recolección de polvo en un área abierta</li> <li>· El anfitrión está demasiado lejos del asiento de recarga. Intente colocar la unidad principal cerca del Unidad de recolección de polvo</li> </ul>
Comportamiento anormal	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Reinicie después del apagado</li> </ul>
Hay ruido anormal durante la limpieza	<ul style="list-style-type: none"> <li>· El cepillo giratorio, el cepillo lateral o la rueda izquierda / derecha pueden envolver objetos extraños, limpie después del apagado</li> </ul>
Disminución de la capacidad de limpieza o cenizas	<ul style="list-style-type: none"> <li>· El depósito de polvo está lleno, límpielo por favor</li> <li>· Los componentes HEPA se han bloqueado, limpie por favor</li> <li>· El cepillo giratorio está envuelto por materias extrañas, limpie el cepillo principal</li> </ul>
No se puede conectar a WiFi	<ul style="list-style-type: none"> <li>· La señal WiFi no es buena, asegúrese de que el anfitrión esté en una buena área de cobertura de señal WiFi</li> <li>· La conexión WiFi es anormal, reinicie WiFi y descargue la última aplicación Intente conectarse nuevamente</li> </ul>
Barrido de punto de interrupción	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Confirme que el anfitrión no está en el modo no molestar, no continuará escaneando en este modo</li> <li>· La recarga manual o la colocación de la unidad principal en el Unidad de recolección de polvo no continuará</li> </ul>
No se puede volver al Unidad de recolección de polvo después de limpiar o mover la posición	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Después de la limpieza de punto fijo o la posición de movimiento a larga distancia, el robot volverá a generar el mapa.</li> <li>· Si el Unidad de recolección de polvo está lejos, es posible que no pueda recargar automáticamente. Vuelva a colocar el robot manualmente en el Unidad de recolección de polvo para cargar.</li> </ul>
No se puede cargar	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Asegúrese de que hay suficiente espacio alrededor del colector de polvo y que la superficie de los postes de carga del colector de polvo está libre de polvo y obstrucciones.</li> </ul>
La limpieza por designación no funciona	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Confirme que el dispositivo está conectado a la red. Si el dispositivo no está conectado a la red, no puede sincronizar la tarea de limpieza programada</li> </ul>
El robot siempre está desconectado	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Asegúrese de que la red de distribución del equipo sea exitosa y siempre dentro de la cobertura WiFi</li> </ul>
El móvil no puede emparejar el dispositivo	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Asegúrese de que el Unidad de recolección de polvo y el anfitrión estén dentro de la cobertura WiFi y la señal sea buena. Siga las instrucciones para restablecer el WiFi y luego vincúlelo.</li> </ul>

# Solución de problemas

## Robot

Mensaje de error	Solución
Error 1. Confirme que el radar láser no está bloqueado	Verifique o elimine los objetos extraños alrededor de la unidad o mueva el dispositivo a una nueva ubicación para reiniciar
Error 2. Limpie el sensor de proximidad y muévase a la nueva posición para comenzar	Limpie el sensor principal del proximidad e intente nuevamente (consulte el manual de usuario para conocer la ubicación del sensor)
Error 3. Se detecta un fuerte campo magnético, mueva a una nueva ubicación y luego vuelva a intentar	Mueva por favor el robot aspirador a una nueva
Error 4. Verifique y elimine el objeto extraño del sensor de colisión	Intente presionar la rampa y limpiar el objeto extraño, luego reinicia
Error 5. La temperatura del anfitrión es anormal. Espere a que la temperatura vuelva a la normalidad	La temperatura del robot aspirador es demasiado alta o demasiado baja. Espere hasta que la temperatura vuelva a la normalidad antes de usar
Error 6. La carga es anormal. Limpie el área de contacto de carga	Compruebe por favor si se utiliza el adaptador original de la energía. Compruebe si el Unidad de recolección de polvo está en posición horizontal

## Unidad de recolección de polvo

Este producto indicará el estado actual del producto a través de la luz indicadora en la parte superior de la unidad principal del robot:

Estado del indicador	Fallas comunes	Resoluciones
 <p>Luz roja parpadeando</p>	<p>Sobrecalentamiento del ventilador / mal funcionamiento del ventilador / Puerto de recogida de polvo obstruido/ El recolección de polvo no está cerrado</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. La recolección de polvo frecuente conduce a la protección contra el sobrecalentamiento o el mal funcionamiento del ventilador, se recomienda intentar la recolección de polvo nuevamente después de 30 minutos.</li> <li>2. Asegúrese de que la cubierta del colector de polvo esté completamente cerrada, sellada de forma segura, y que el robot aspirador se haya colocado en el colector de polvo para cargar, e intente recoger el polvo una vez.</li> </ol>
 <p>Luz verde siempre encendida</p>	<p>La bolsa de polvo está llena/ Puerto de recogida de polvo bloqueado</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Sustituya la bolsa de polvo por una nueva.</li> <li>2. Limpie la parte inferior del robot de los residuos en el puerto de aspiración de la colección de polvo y en el cubo de recogida de polvo.</li> <li>3. Si la luz verde es anormal, desenchufe el colector de polvo, déle la vuelta y compruebe si hay algún objeto extraño que bloquee la cubierta inferior, utilice un destornillador para quitar los tornillos y abra la tapa del canal de polvo para limpiar los objetos extraños. Intente recoger el polvo una vez más o vuelva a encenderla.</li> </ol>
 <p>luz roja parpadeando</p>	<p>Bolsa de polvo no instalada / Bolsa de polvo no en posición</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Compruebe si falta la bolsa del polvo, si es así, instálela.</li> <li>2. Verifique que la bolsa del polvo esté instalada correctamente y en su lugar.</li> </ol>
 <p>Luz parpadeando</p>	<p>Emparejamiento fallido / incomparable</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Mantenga presionados los botones  y  el colector de polvo durante 5 segundos: abra el modo de acoplamiento del colector de polvo, las tres luces indicadoras del colector de polvo parpadearán en verde.</li> <li>2. Presione el botón  de la unidad principal del robot durante 5 segundos: el robot ingresa al modo de emparejamiento, la luz verde del host parpadea.</li> <li>3. Coloque la unidad principal del robot en el colector de polvo para cargarla y el elemento le indicará que la empareje con éxito.</li> </ol>