



Instruction manual
Bedienungsanleitung
Notice d'utilisation
Manuale di istruzioni
Manual de instrucciones
ユーザーガイド

M8

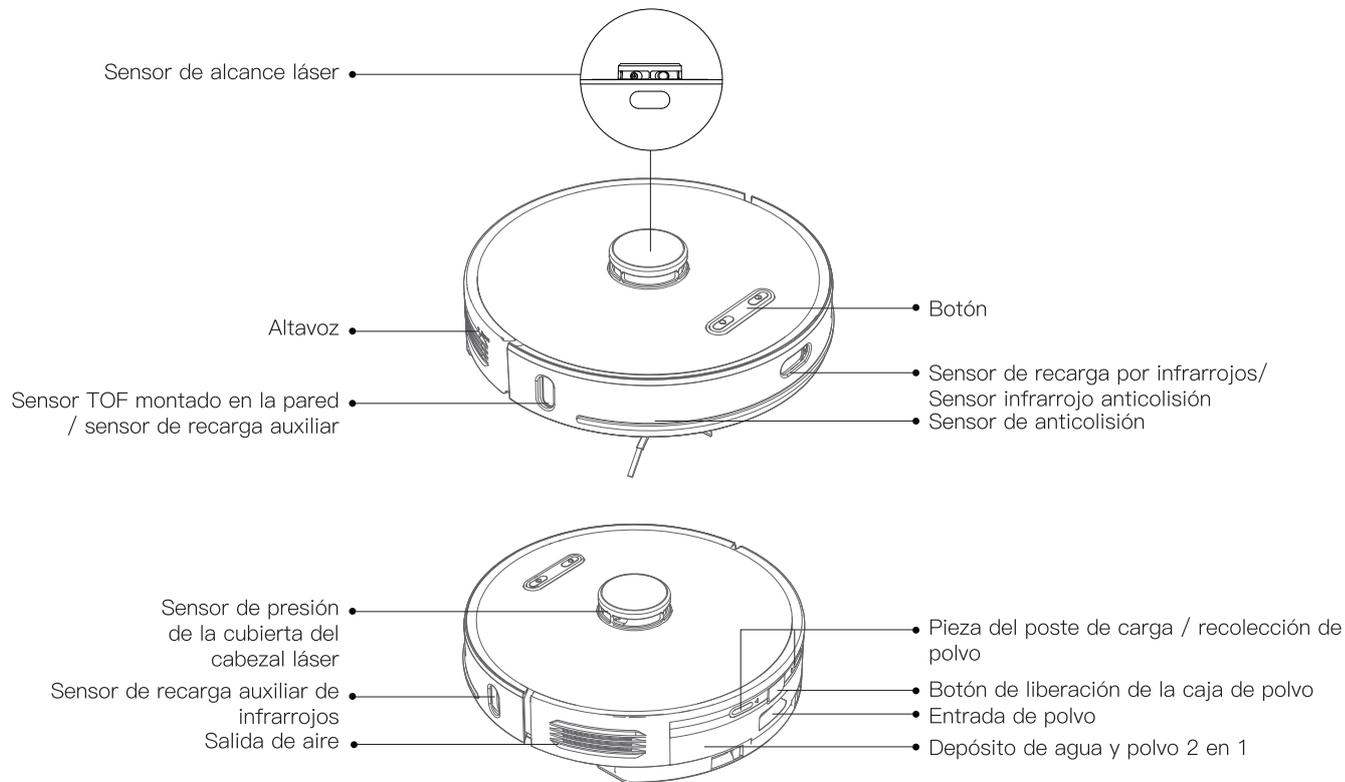
Proscenic Technology Co., Ltd.
Service support
Web:www.proscenic.com
E-mail:support@proscenic.com

V2.61

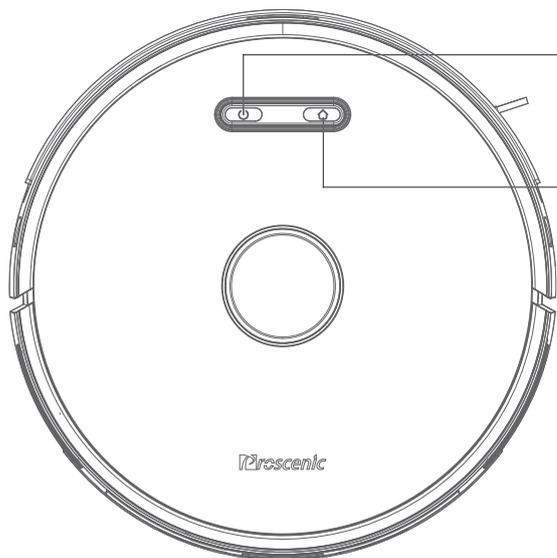


Descripción del producto

Robot y sensor



Host



• Botón de inicio / parada

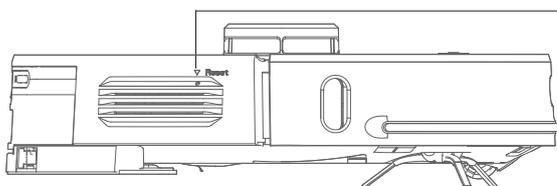
- Mantenga pulsado este botón unos segundos para encender/apagar el robot.
- Púlselo para empezar/pausar la limpieza.

• 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

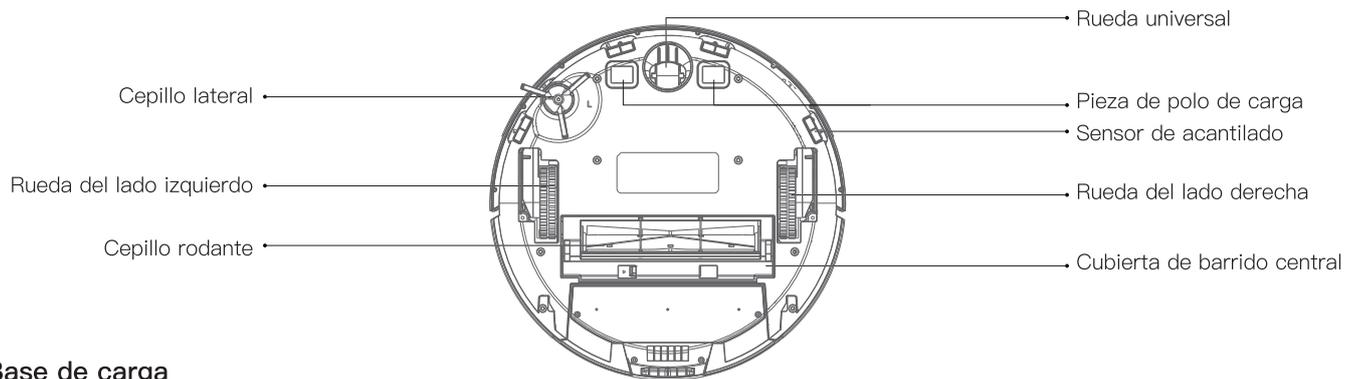
- Mientras está encendido, mantenga pulsado as teclas  y  simultáneamente durante 5 segundos.



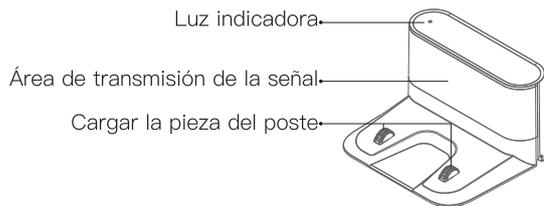
• Botón de apagado forzado

- Presione brevemente para apagar

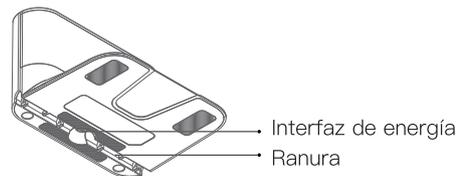
Robot y sensor



Base de carga

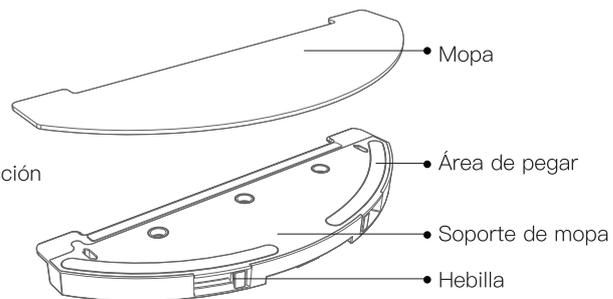
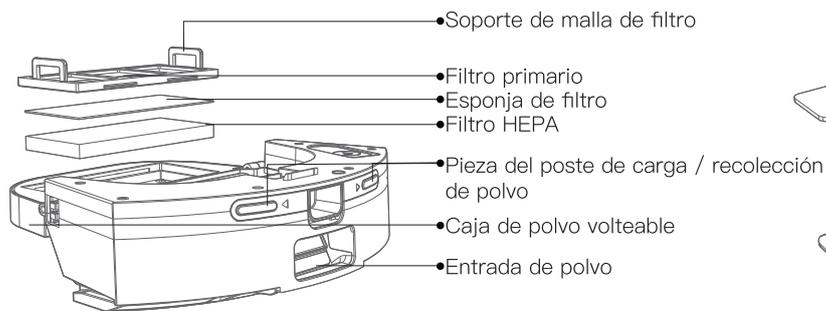
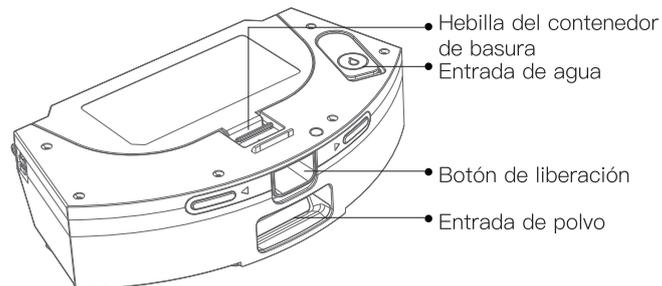
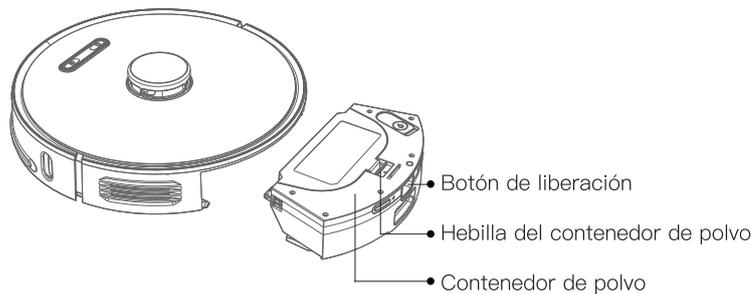


La parte delantera de la base de carga



La parte inferior de la base de carga

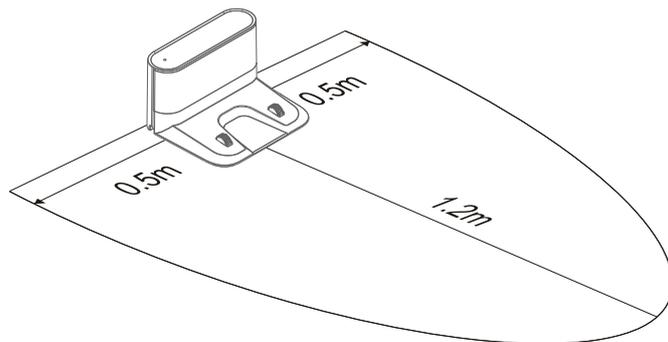
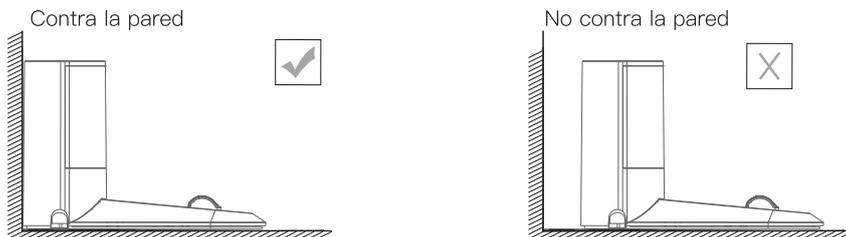
Depósito de agua y polvo 2 en 1



Instrucciones de Instalación

Instalar la base de carga

Conecte el cable de alimentación y la base de carga se coloca contra una pared en una superficie plana.



* Asegúrese de que hay más de 1,2 metros delante de la base de carga y más de 0,5 metros a la izquierda y a la derecha para asegurar un relleno suave.

* No coloque la base a la luz directa del sol.

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 la base de carga, se encenderá automáticamente y no se puede apagar durante la carga.

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.

Cargando

Recarga automática: El robot 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 la base de carga para cargarla.

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

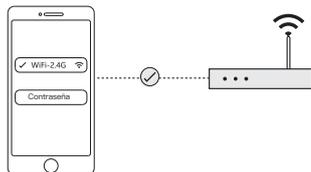
Modo sueño

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

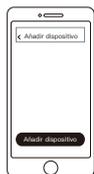
Nota: El robot no entrará en el estado de suspensión cuando se carga. Se apaga automáticamente una vez se haya realizado la carga completa.

Conexión móvil

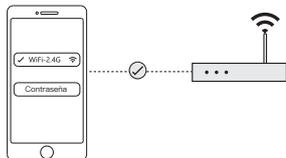
- ① El teléfono está conectado a WiFi;



- ③ Inicio para agregar equipos, elegir robot aspirador "M8";



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

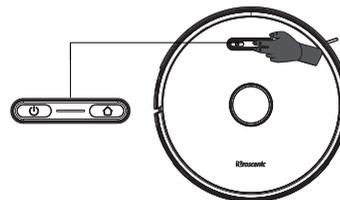


- ⑦ Regrese a la aplicación y espere a que se complete la red de distribución.

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



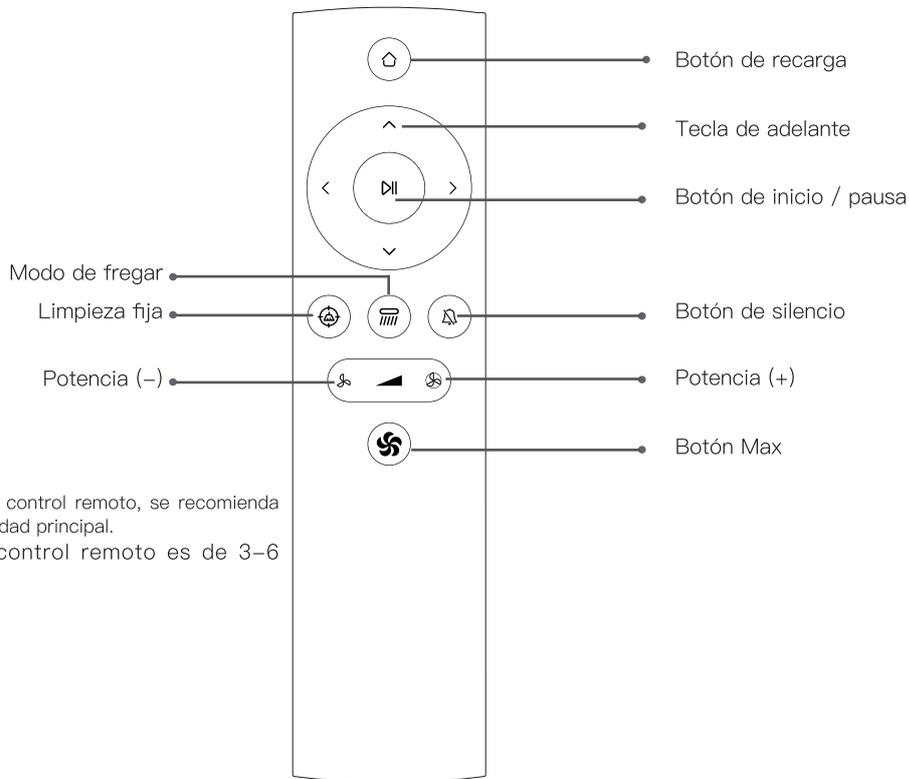
- ④ Mantenga pulsado las "⏻" y "🏠" teclas durante 5 segundos para entrar en la configuración de la red;



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

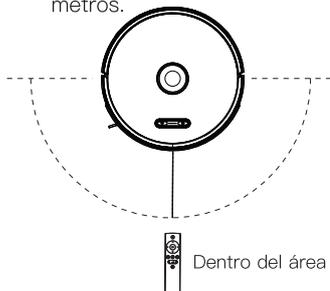


Control remoto



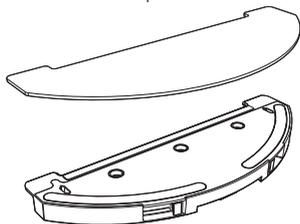
Nota:

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.

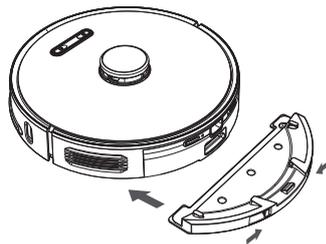


Depósito de agua y polvo 2 en 1

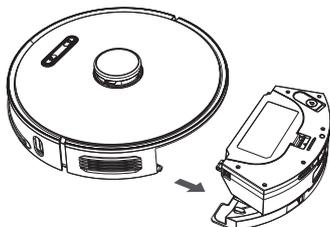
① Coloque la almohadilla de la mopa en el soporte de la mopa y fíjela a las tiras de velcro. Deslice las esquinas de la almohadilla de la mopa sobre las pestañas de plástico en la parte posterior del accesorio de la mopa.



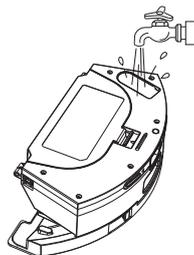
② Deslice el accesorio de la fregona en el depósito 2-en-1 como se muestra en la imagen de abajo hasta que escuche un clic que confirme que está bloqueado en su lugar.



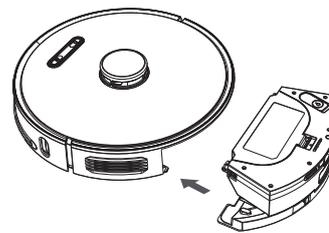
③ Retire el depósito 2-en-1 de la máquina con el accesorio de la fregona aún instalado.



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



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



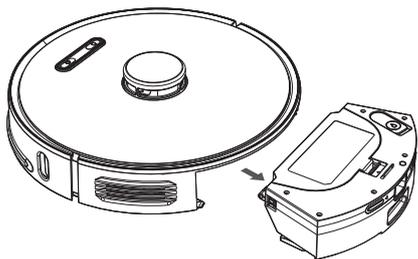
Nota:

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.

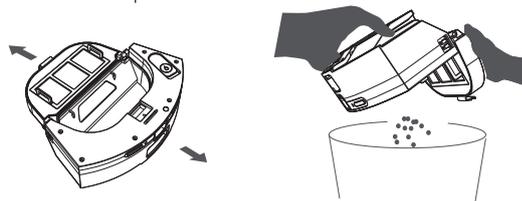
Mantenimiento de rutina

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

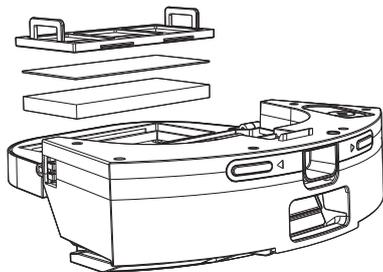
① Presione el botón de liberación para extraer el depósito.



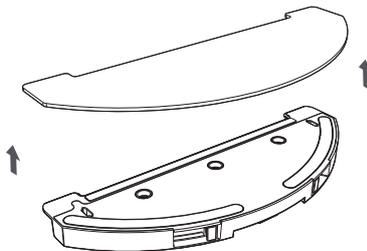
② Abra el contenedor de polvo y descargue la suciedad del contenedor de polvo.



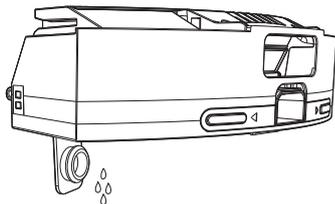
③ Retire el filtro preliminar, la esponja y el filtro HEPA, limpie la superficie con un cepillo de limpieza, enjuague el filtro y el contenedor de polvo con agua y déjelo secar.



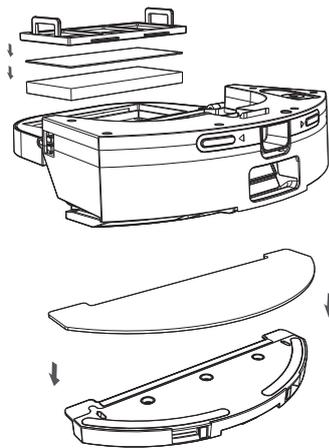
④ Retire el paño, enjuague con agua y seque naturalmente.



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



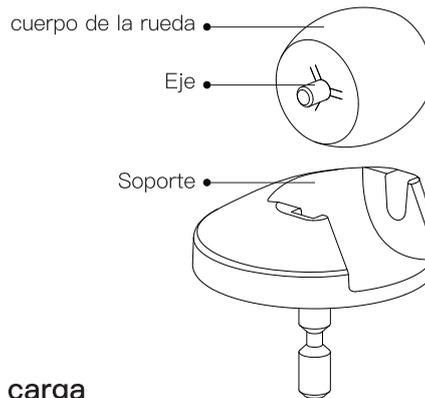
⑥ Después de que el filtro, el contenedor de polvo, el paño y el tanque de agua se hayan secado, vuelva a armarlos para usarlos.



Rueda universal (Se recomienda una limpieza mensual)

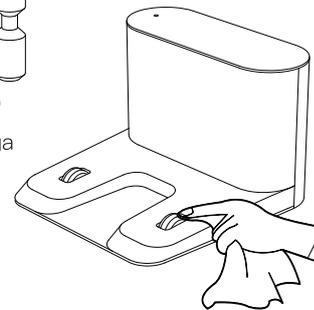
1. Voltee la unidad principal y extraiga la rueda universal hacia arriba.
2. Limpie los pelos y las basuras de las ruedas y el eje de soporte.
3. Vuelva a instalar la rueda universal y presiónela con fuerza.

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



Base de carga (recomendada mensualmente)

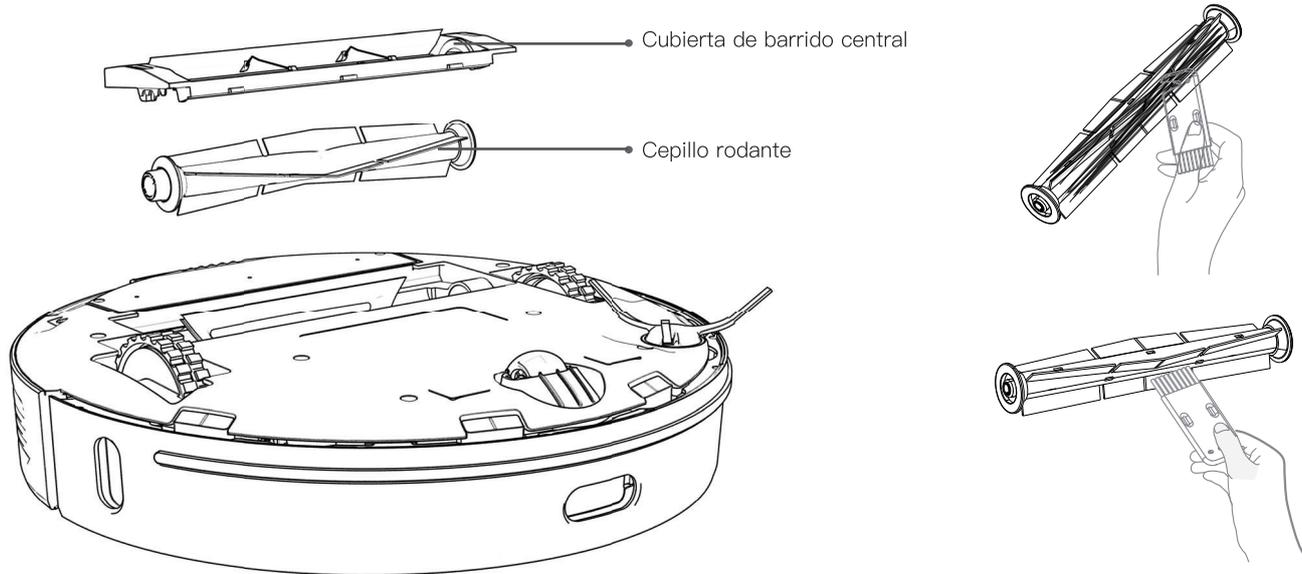
Limpie el polo de carga de la base de carga con un paño suave y seco.



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.

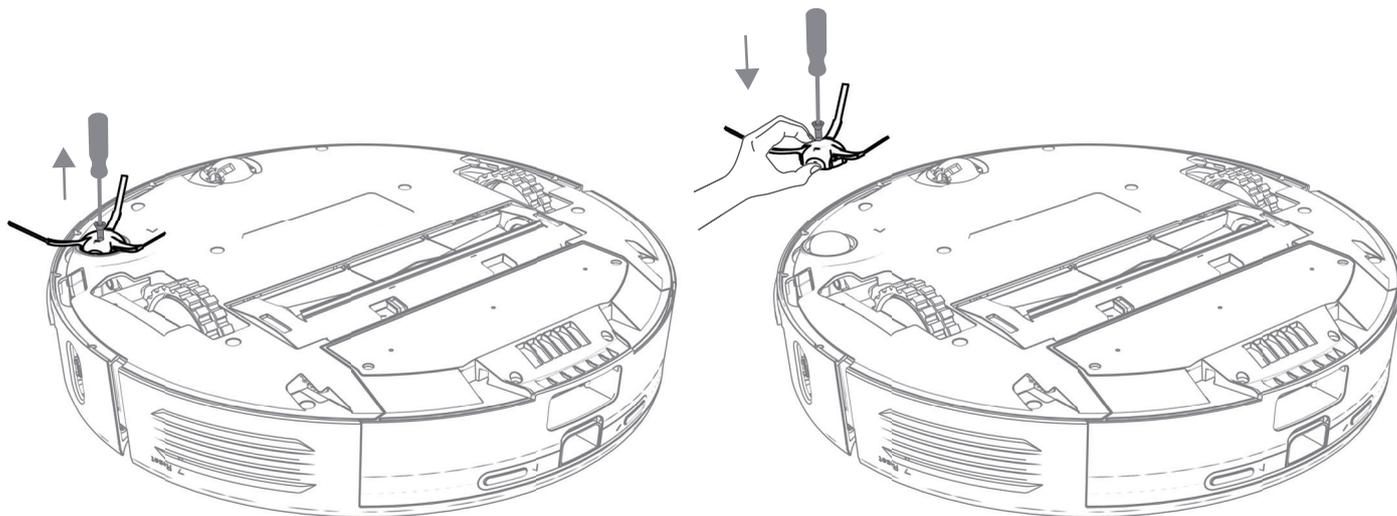
Nota: Dependiendo de la aplicación, se recomienda reemplazar el cepillo principal durante 6–12 meses para garantizar el efecto de limpieza.



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.

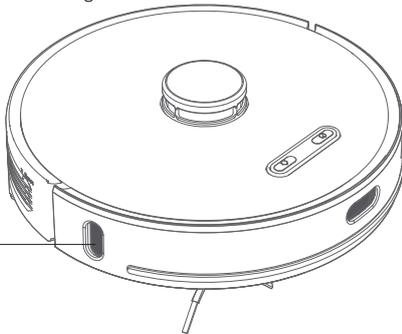


Robot y sensor (Se recomienda una limpieza mensual)

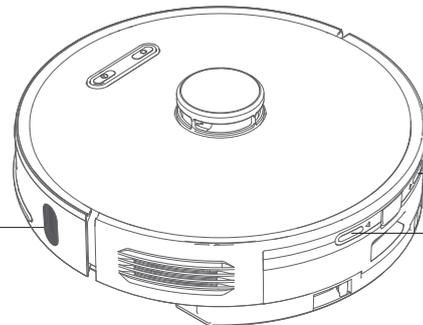
Limpie el sensor de la unidad principal con un paño suave y seco, que incluya:

- 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

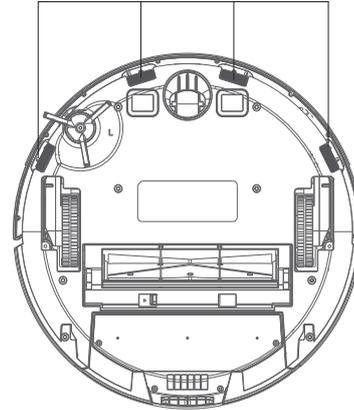
Sensor TOF montado en la pared /
sensor de recarga



Sensor de presión de la
cubierta del cabezal láser



Sensor de acantilado



Pieza del
poste de
carga /
recolección
de polvo

Parámetros básicos

Robot

Nombre	Parámetro
Dimensiones	$\phi 350\text{mm} \times \phi 350\text{mm} \times 98\text{mm}$
Peso del producto	$\approx 3.6\text{kg}$
Tensión nomina	14.4V \equiv
Potencia nominal	50W
Capacidad de la batería	3200mAh

Soporte de carga

Nombre	Parámetro
Dimensiones	170mmx145mmx100mm
Potencia nominal	30W
Entrada nominal	24V \equiv 1.2A
Salida nominal	24V \equiv 1.2A

Problema común

Tipo de pregunta	Solución
No puede arrancar	La batería está baja, Por favor, coloque la máquina en la base de carga para cargarla antes de usarla La temperatura ambiente es demasiado baja (menos de 0 ° C) o demasiado alta (más de 40 ° C)
No se puede comenzar a limpiar	La batería está baja, Por favor, coloque la máquina en la base de carga para cargarla antes de usarla
No se puede rellenar	Hay demasiados obstáculos cerca de la base de carga. Coloque el Unidad de recolección de polvo en un área abierta El robot está demasiado lejos de la base de carga. Intente colocar el robot cerca de la base de carga
Comportamiento anormal	Reinicie después del apagado
Hay ruido anormal durante la limpieza	El cepillo giratorio, el cepillo lateral o la rueda izquierda / derecha pueden envolver objetos extraños, limpie después del apagado
Disminución de la capacidad de limpieza o cenizas	El depósito de polvo está lleno, límpielo por favor Los componentes HEPA se han bloqueado, limpie por favor El cepillo giratorio está envuelto por materias extrañas, limpie el cepillo principal
No se puede conectar a WiFi	La señal WiFi no es buena, asegúrese de que el robot esté en una buena área de cobertura de señal WiFi La conexión WiFi es anormal, reinicie WiFi y descargue la última aplicación Intente conectarse nuevamente
Barrido de punto de interrupción	Confirme que el robot no está en el modo no molestar, no continuará escaneando en este modo La recarga manual o la colocación de la unidad principal en el Unidad de recolección de polvo no continuará
No se puede volver al Unidad de recolección de polvo después de limpiar o mover la posición	Después de la limpieza de punto fijo o la posición de movimiento a larga distancia, el robot volverá a generar el mapa. Si la base de carga está lejos, es posible que no pueda recargar automáticamente. Vuelva a colocar el robot manualmente en la base de carga para cargar
No se puede cargar	Asegúrese de que haya suficiente espacio alrededor de la base y que no haya polvo u obstrucción en la superficie de la base
La limpieza por designación no funciona	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
El robot siempre está desconectado	Asegúrese de que la red de distribución del equipo sea exitosa y siempre dentro de la cobertura WiFi
El móvil no puede emparejar el dispositivo	Asegúrese de que el Unidad de recolección de polvo y el robot estén dentro de la cobertura WiFi y la señal sea buena. Siga las instrucciones para restablecer el WiFi y luego vincúlelo

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 robot 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	Por favor, compruebe si se utiliza el adaptador de corriente original. Por favor, compruebe si la base de carga está en la posición horizontal