



M611 ,M612,M613



[Startseite](#)

[Technische Daten](#)

[BDA](#)

[Problembehebung](#)

[Wartung](#)



M611

Fusion



M612

Spider2.0



M613

Tracker

[Produktspezifikation– Klick Hier](#)



M611 ,M612,M613



Startseite

Technische Daten

BDA

Problembehebung

Wartung

Technische Daten

Geräteart	: Saugroboter
Modell	: Fusion
Modellnummer	: M611 (-0/-1/.../-8/-9)
Netzteil Eingang	: 100...240 V~, 50/60 Hz
Netzteil Ausgang	: 19 V DC, 600 mA
Akkupack	: Ni-MH, 14,4 V DC, 1600 mAh, recycelbar
Betriebsdauer	: ca. 60 Minuten
Ladezeit	: ca. 5 Stunden
Staubbehältervolumen	: ca. 240 ml
Gewicht (bei eingesetztem Akkupack)	: ca. 1,8 kg

M611

Fusion

Geräteart:	Saugroboter
Modellname, Modell:	Spider 2.0, M612 (-0/-1/ .../-8/-9)
Akku:	Ni-MH, 14,4V DC, 1400 mAh, recycelbar
max. Betriebsdauer:	ca. 90 Minuten
max. Ladedauer:	ca. 4 Stunden
Netzadapter:	Eingang: 100 ... 240 V~, 50/60 Hz Ausgang: DC 19 V, 600 mA
Staubbehältervolumen:	ca. 270 ml
Gewicht (bei eingesetztem Akku):	ca. 1,5 kg

M612

Spider2.0

Technische Daten

Geräteart	: Saugroboter
Modell	: Tracker
Modellnummer	: M613 (-0/-1/.../-8/-9)
Netzteil Eingang	: 100...240 V~, 50/60 Hz
Netzteil Ausgang	: 19 V DC, 600 mA
Akkupack	: Ni-MH, 14,4 V DC, 800 mAh, recycelbar
Betriebsdauer	: ca. 45 Minuten
Ladezeit	: ca. 4 Stunden
Staubbehältervolumen	: ca. 240 ml
Gewicht (bei eingesetztem Akkupack)	: ca. 1,8 kg

M613

Tracker



M611 ,M612,M613



Startseite

Technische Daten

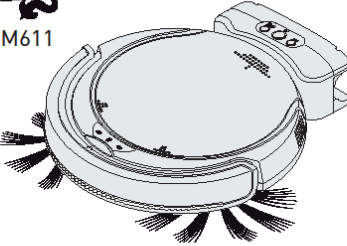
BDA

Problembehebung

Wartung

BDA

M611book Seite 1 Donnerstag, 2 Juli 2015 8:54:08



Dirt Devil
M611

DE Bedienungsanleitung | Saugroboter 2-27 GB Operating Manual | Robot vacuum 28-53 FR Robot aspirateur | Mode d'emploi 54-79

NL Bedieningshandleiding | Zuigrobot 86-105 ES Manual de instrucciones | Robot aspirador 106-121 IT Robot aspirapolvere | Istruzioni per l'uso 132-157


TR Kullanım Kılavuzu | Süpürme Robotu 138-183

FUSION

Page 2/60 - 02-07-2015

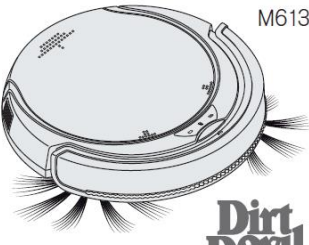
Dirt Devil

M612
Spider 2.0



DE Bedienungsanleitung | Saugroboter | 7
EN Instruction Manual | Robot vacuum cleaner | 13
FR Mode d'emploi | Robot aspirateur | 19
ES Manual de instrucciones | Robot aspirador |
IT Istruzioni per l'uso | Robot aspirapolvere |
PT Instruções de utilização | Robô aspirador |
NL Bedieningshandleiding | Zuigrobot |
PL Instrukcja obsługi | Robot odkurzający |
CZ Návod k obsluze | Robotický vysavač |
HU Használati utasítás | Robot porszívó |
TR Kullanım kılavuzu | Süpürme Robotu |
FI Käyttöohje | Robotti-imuri |

M613book Seite 1 Montag, 13 Februar 2017 6:37:18



M613

Dirt Devil

DE Bedienungsanleitung | Saugroboter 2-27 GB Operating Manual | Robot vacuum 28-53 FR Robot aspirateur | Mode d'emploi 54-79

NL Bedieningshandleiding | Zuigrobot 86-105 ES Manual de instrucciones | Robot aspirador 106-121 IT Robot aspirapolvere | Istruzioni per l'uso 132-157

TR Kullanım Kılavuzu | Süpürme Robotu 138-183

Tracker

Page 2/60 - 02-07-2017



M611 ,M612,M613



Startseite

Technische Daten

BDA

Problembehebung

Wartung

Das Gerät lässt sich nicht einschalten.

Fährt nicht zur Ladestation

Das Gerät lässt sich nicht laden.

Abschaltung

Gerät saugt nicht

Die Betriebsdauer verkürzt sich zunehmend.

Funktionsweise der Reinigungsmoduse

Der Rundbesen dreht sich nicht mehr.



M611 ,M612,M613



Startseite

Technische Daten

BDA

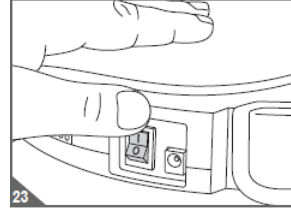
Problembehebung

Wartung

Das Gerät lässt sich nicht einschalten

Tip!

Warum...?



Der Akkupack ist falsch eingesetzt.
Setzen Sie den Akkupack korrekt ein, siehe BDA Kapitel 4.3, „Akkupack einsetzen“.

Beim Ladevorgang war das Gerät eingeschaltet (Stellung „I“).
Schalten Sie das Gerät am Ein-/Aus-Schalter aus (Stellung „0“) und wieder ein (Stellung „I“). Das Gerät läuft daraufhin an.

Der Gehäusedeckel wurde abgenommen, während das Gerät noch eingeschaltet war.
Schalten Sie das Gerät am Ein-/Aus-Schalter aus (Stellung „0“) und wieder ein (Stellung „I“). Das Gerät läuft daraufhin an.

Der Gehäusedeckel sitzt nicht korrekt. Schalten Sie das Gerät am Ein-/Aus-Schalter aus (Stellung „0“) und schließen Sie den Gehäusedeckel wie beschrieben, siehe BDA Kapitel 9.4, „Staubbehälter einsetzen“.



M611 ,M612,M613



Startseite

Technische Daten

BDA

Problembehebung

Wartung

Abschaltung

Tip!

Wenn Sie das im Betrieb befindliche Gerät anheben, schalten sich die Motoren nach ca. 1 – 8 Sekunden ohne Bodenkontakt selbsttätig ab. Das Gerät ist dann aber nicht ausgeschaltet (eine der äußeren LEDs leuchtet weiterhin), sondern läuft wieder an, sobald es auf einen Untergrund gestellt wird.

Warum...?

Thermische Abschaltung

Versuchen Sie erneut, das Gerät einzuschalten. Wenn sich das Gerät weniger als 24 Stunden nicht einschalten lässt, entleeren Sie den Staubbehälter, und überprüfen Sie den Staubsauger auf Verstopfungen. Lassen Sie den Staubsauger abkühlen, reinigen und waschen Sie die Filter. Lassen Sie die Filter anschließend für 24 Stunden vollständig trocknen, bevor Sie sie wieder in das Gerät einsetzen und es erneut einzuschalten versuchen. Fahren Sie fort mit „Filter und Separator ausbauen und reinigen“.

Filter verstopft

Entnehmen Sie den Filter an der Oberseite des Staubbehälters, reinigen und waschen Sie ihn. Lassen Sie den Filter anschließend für 24 Stunden vollständig trocknen, bevor Sie ihn wieder in das Gerät einsetzen und es erneut einzuschalten versuchen.



M611



Startseite

Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Gerät saugt nicht

Why...?

Tip!

HINWEIS: Dieses Gerät besteht VOLLSTÄNDIG AUS TEILEN, FÜR DIE ERSATZTEILE ERHÄLTlich sind.

TIP: Geeignet nur für Hartböden.

Staubbehälter voll

Staubbehälter leeren siehe BDA Kapitel 9.2

Verstopfter Filter

Entnehmen Sie den Staubbehälter, reinigen Sie den Filter, und versuchen Sie es erneut. Lassen Sie die Filter nach dem Waschen für 24 Stunden vollständig trocknen, bevor Sie sie wieder in das Gerät einsetzen und es erneut einzuschalten versuchen.



M611



Startseite

Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Der Rundbesen dreht sich nicht mehr.

Tip!

Es gibt keine Möglichkeit zu überprüfen, ob sich das Gerät dreht oder nicht. Immer auf sichtbare Hindernisse prüfen und die Bürstenleiste von Fäden und Haaren säubern.

Warum...?

Der Rundbesen dreht sich nicht mehr.

Möglicherweise wird dieser Rundbesen durch Verschmutzungen daran gehindert, frei zu drehen.
Bauen Sie den Rundbesen aus (Kapitel 4.2, „Rundbesen montieren“) und befreien Sie ihn und seine Aufnahme von Verschmutzungen. Falls erforderlich, setzen Sie dazu sorgfältig eine Schere oder Pinzette ein.



M611



Startseite

Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Die Betriebsdauer verkürzt sich zunehmend.



Tip!

HINWEIS: Das Gerät sucht nach der Dockingstation bei 30% der Akkuladung

Warum...?

Normal Betriebsdauer ist ca.60min



Nicht vollständig geladen

Vollständige Ladezeit ca.5 Stunden

Räder

Möglicherweise werden die Räder durch Verschmutzungen daran gehindert, frei zu drehen. Dies erhöht die benötigte elektrische Leistung. Befreien Sie die Räder von Verschmutzungen. Falls erforderlich, setzen Sie dazu sorgfältig eine Schere oder Pinzette ein.



M611



Startseite

Produktspezifikation

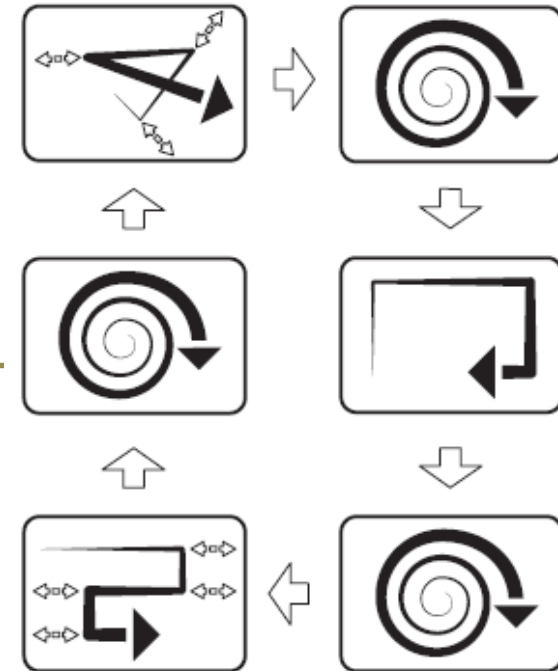
BDA

Problembehebung

Wartung

Funktionsweise der
Reinigungsmoduse

Tip!



Was machen Sie...?

Stellen Sie das Gerät auf den Boden und schalten Sie es an dessen Ein-/Aus-Schalter ein. Alternativ können Sie das Gerät auch über die Ladestation starten. Das Gerät beginnt seine Reinigungsfahrt. Die beiden äußeren LEDs blinken abwechselnd. Ihr Roboter reinigt nun nach folgendem Schema (Abb. 24):

- „Zufallsmodus“
- „Kreiselmodus“
- „Kantenmodus“
- „Kreiselmodus“
- „Bahnenmodus“
- „Kreiselmodus“
- „Zufallsmodus“



M611



Startseite

Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Fährt nicht zur Ladestation



Beachten Sie, dass das Gerät bei 30% Ladung versucht, zur Dockingstation zurückzukehren. Wenn das Gerät den Sensor der Dockingstation in dieser Zeit nicht findet (er muss weniger als 1 m entfernt sein), stoppt das Gerät, wenn der Akku leer ist

Warum...?

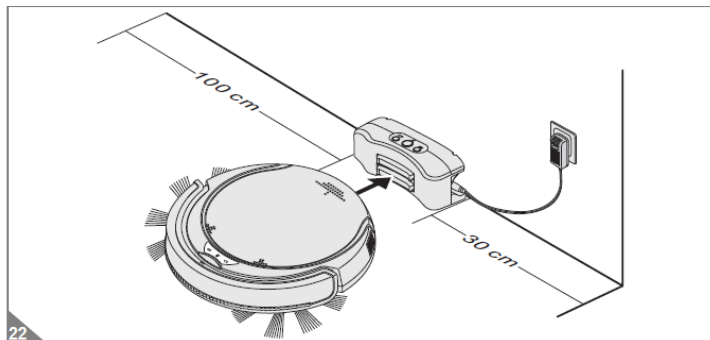
Der M611 arbeitet sich durch den Raum, bis es die Dockingstation (innerhalb von 1 m) erkennt, an der es sich zum Aufladen andockt

Docking station incorrectly positioned

Die Dockingstation muss so positioniert werden, dass sie auf einer Dockingstation auf einer flachen, ebenen Oberfläche und vorzugsweise auf einem harten Boden liegt. Stellen Sie sich an eine Wand, damit das Gerät nicht vom Staubsauger bewegt werden kann und sich zum Laden in der Nähe einer Steckdose befindet. Stellen Sie sicher, dass vor und neben der Dockingstation mindestens 1 x 1 m Platz vorhanden ist sie Abb22.

Dockingstation nicht am Strom angeschlossen

Wenn die Dockingstation nicht mit Strom versorgt wird, hat der Sensor keine Funktion und der M611 kann sich nicht zum Aufladen andocken.





M611



[Startseite](#)

[Produktspezifikation](#)

[BDA](#)

[Problembehebung](#)

[Wartung](#)

Staubbehälter und
Filter reinigen

Lade Info

Bürsten reinigen
und montieren

Absturzsicherung

Positionieren der
Ladestation



M611



Startseite

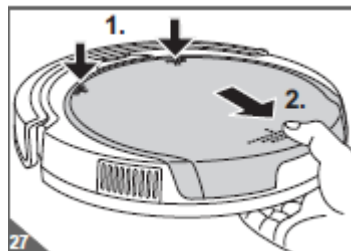
Produktspezifikation

BDA

Problembesehung

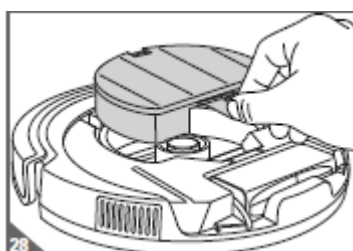
Wartung

Staubbehälter und Filter reinigen

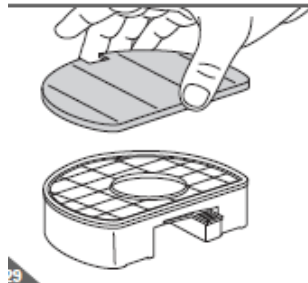


Gehen Sie wie folgt vor, um den Staubbehälter zu leeren:

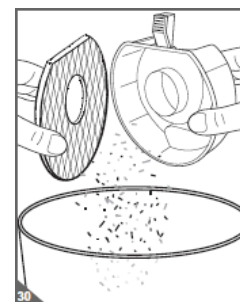
1. Stellen Sie sicher, dass das Gerät ausgeschaltet ist (Ein-/Aus-Schalter in Stellung 0)
2. Drücken Sie die beiden Druckpunkte des Gehäusedeckels kräftig nach unten (Abb. 27/1.) und ziehen Sie den Gehäusedeckel ab (Abb. 27/2.).



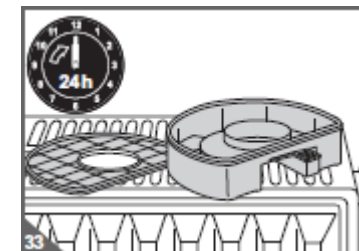
Nehmen Sie den Staubbehälter nun vorsichtig an dessen Griff aus dem Gerät (Abb. 28).



Nehmen Sie als nächstes den Staubbehälterdeckel vom Staubbehälter (Abb. 29).



Halten Sie den Staubbehälter mit eingesetztem Filter über einen Mülleimer. Trennen Sie erst jetzt den Staubbehälter vom Filter (Abb. 30). Klopfen Sie beide Teile mit leichten Schlägen aus (Abb. 30) und beseitigen Sie größere Verschmutzungen von Hand.



ACHTUNG: Staubbehälter und Filter sind waschbar, jedoch weder spülmaschinen- noch waschmaschinentauglich. Verwenden Sie außerdem zur Reinigung keine Reinigungsmittel oder Bürsten mit harten Borsten.

3. Spülen Sie den Filter von Hand unter fließend kaltem oder handwarmem Wasser gründlich aus bis alle Verschmutzungen beseitigt sind.
4. Lassen Sie beide Elemente mindestens 24 Stunden bei Raumtemperatur trocknen (Abb. 33), bis diese vollkommen trocken sind.



M611



Startseite

Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Lade Info

Tip!

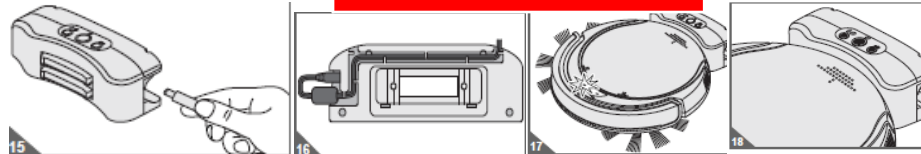
WARNUNG:

Verletzungsgefahr durch unsachgemäßes Aufladen! Verwenden Sie ausschließlich das mitgelieferte Netzteil und die mitgelieferte Ladestation zum Aufladen des Akkupacks.

Akkupack über Ladestation laden

M611

Fusion



Stellen Sie sicher, dass das Gerät eingeschaltet ist (Ein-/Aus-Schalter in Stellung „1“), bevor Sie das Netzteil zum Aufladen anschließen. Nur ein eingeschaltetes Gerät kann aufgeladen werden.

1. Stecken Sie den Netzteiladapter in die Ladebuchse an der Seite der Ladestation (Abb. 15).
 2. Verlegen Sie das Kabel innerhalb der Kabelführung auf der Unterseite der Ladestation (Abb. 16).
 3. Stecken Sie das Netzteil in eine Steckdose, an der die auf dem Typenschild des Netzteils angegebene Spannung anliegt.
 4. Stellen Sie das Gerät so an die Ladestation, dass die Ladekontakte von Gerät und Ladestation Kontakt miteinander haben (Abb. 17).- Die Ladekontrollleuchte „ “ blinkt grün (Abb. 17).- Das Gerät lädt nun auf.
- Sie haben nun 3 Möglichkeiten fortzufahren:**
- Taste („Full Go“) drücken:
 - Der Akku im Gerät wird erst vollständig aufgeladen (Dauer ca. 5 Stunden).
 - Das Gerät beginnt mit der Reinigungsfahrt, sobald der Akku voll geladen ist.
 - ☑ -Taste („Go“) drücken:
 - Das Gerät beginnt unabhängig vom Ladezustand unmittelbar nach dem Betätigen der Taste „Go“ mit der Reinigungsfahrt.
 - Es empfiehlt sich daher auf eine ausreichende Akkuladung im Vorfeld zu achten. Taste „24H“ drücken:
 - Der Akku wird vollständig aufgeladen.
 - Das Gerät beginnt 24 Stunden nach dem diese Taste gedrückt wurde mit der Reinigungsfahrt.



M611



Startseite

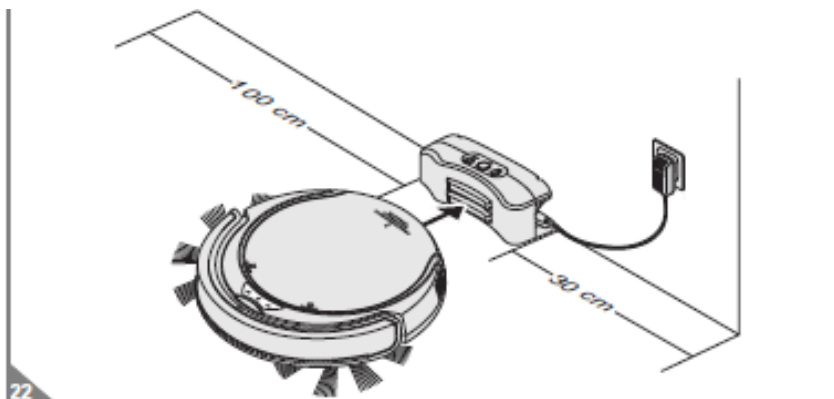
Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Lade Info



Dieser Saugroboter saugt effizienter, wenn er auf möglichst wenige Hindernisse trifft und der Belag nicht all zu oft wechselt. Möglicherweise lohnt es sich also, den Raum von potenziellen Hindernissen, Kabeln, Matten, Vorlegern und dergleichen zu befreien. Treffen Sie Vorkehrungen, damit der Roboter den Raum nicht vorzeitig verlassen kann.

Stellen Sie die Ladestation wie oben abgebildet auf, damit der Roboter rangieren kann, wenn er versucht von allein anzudocken.

HINWEIS:

Der Saugroboter wird versuchen von allein an die Ladestation anzudocken, wenn sein Ladezustand zur Neige geht. Voraussetzung dafür ist allerdings, dass er sich im selben Raum und in Reichweite der Ladestation befindet.



M611



Startseite

Produktspezifikation

BDA

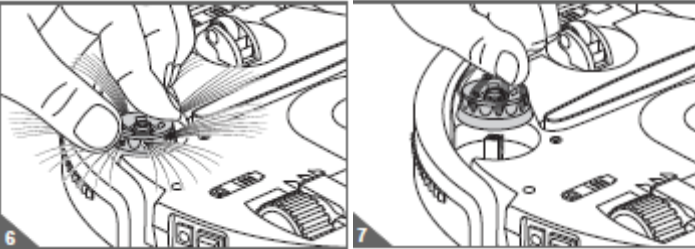
Problembehebung

Wartung

Säubern
+montieren
Seitenbürste

Tip: Wenn die Seitenbürste verformt ist, tauchen Sie sie in Wasser (Max. 40 Grad), um zur ursprünglichen Form zurückzukehren.

Rundbesen montieren



1. Stellen Sie sicher, dass das Gerät ausgeschaltet ist (Ein-/Aus-Schalter in Stellung „0“). Stecken Sie die Rundbesen wie abgebildet nacheinander auf (Abb. 6).
2. Greifen Sie den Rundbesen wie abgebildet (Abb. 7).
3. Ziehen Sie ihn kräftig nach oben ab (Abb. 7).

Der Rundbesen dreht sich nicht mehr.

Möglicherweise wird dieser Rundbesen durch Verschmutzungen daran gehindert, frei zu drehen. Bauen Sie den Rundbesen ab (siehe Rundbesen montieren) und befreien Sie ihn und seine Aufnahme von Verschmutzungen. Falls erforderlich, setzen Sie dazu sorgfältig eine Schere oder Pinzette ein.



M611



Startseite

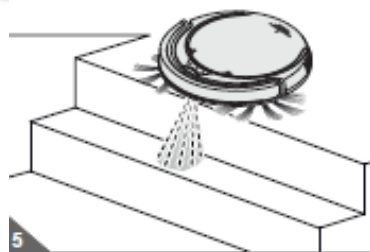
Produktspezifikation

BDA

Problembehebung

Wartung

Absturzsicherung

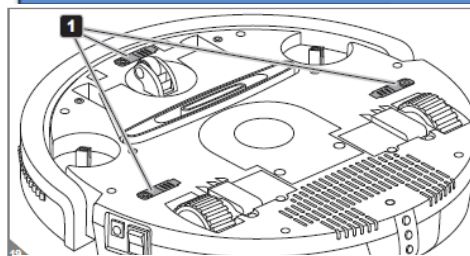


Ihr Saugroboter erkennt mithilfe von 3 Fallsensoren selbstständig vor ihm liegende Abgründe (Abb. 5). Er ändert daraufhin seine Fahrtrichtung und reinigt in entgegengesetzter Richtung weiter.

Tieferliegende Flächen, wie z. B. Treppenstufen, werden erkannt und somit von der Reinigung ausgespart.

Die Empfindlichkeit der Fallsensoren können Sie einstellen, [Kapitel 7.1](#), „Empfindlichkeit der Fallsensoren einstellen“.

Empfindlichkeit der Fallsensoren einstellen



1. Stellen Sie sicher, dass das Gerät ausgeschaltet ist (Stellung „0“).

2. Passen Sie die Stellung des Schiebereglers zur Einstellung der Empfindlichkeit der 3 Fallsensoren (Abb. 19) an:

- Stellung 0 bei hellen Böden und flachen Absätzen
- Stellung 1 (Abb. 20) bei hellen Böden und Stufen mit normaler Höhe
- Stellung 2 bei dunklen Böden und Stufen mit normaler Höhe
- Stellung 3 (Abb. 21) bei dunklen Böden und hohen Stufen

HINWEIS:

Alle 3 Schieberegler müssen die gleiche Einstellung haben.

HINWEIS:

Wenn Ihr Roboter auf dunklen Böden andauernd rückwärts fährt, müssen Sie die Einstellung „3“ (Abb. 21) wählen.

ACHTUNG:

Probieren Sie die Einstellung erst mehrfach aus, bevor Sie das Gerät unbeaufsichtigt arbeiten lassen. Reinigen Sie die Fallsensoren regelmäßig.

