

ご購入いただいたロボット掃除機を使用する前に、取扱説明書をよくお読みください。

Shark® EVO ROBOT™

高性能を 確保するためのヒント

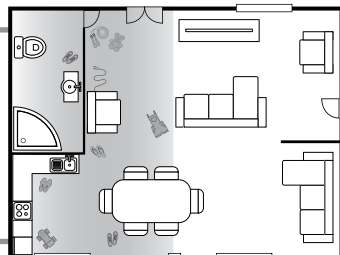
このロボットはスマートセンサーナビゲーションを採用して設計されているため、掃除中は障害物を回避して走行し、狭い空間を自動的に移動可能です。ご使用のロボット掃除機の性能を最適化するため、最初の数回の掃除の際に、微調整が必要な場合があります。

ロボット掃除機の
身動きが取れない状態

ロボット掃除機が
走行しやすい状態

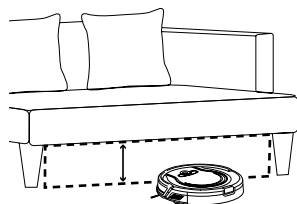
コード類と障害物

掃除を行う前に、必ず部屋の掃除準備を行います。一部の家具または束ねられていないコード類は、ご使用のロボット掃除機の走行を妨げることがあります。コード類と障害物を取り除くか、または同梱されているBotBoundary™ストリップ(進入抑止テープ)を使用して、問題となる掃除エリアを塞いでください。



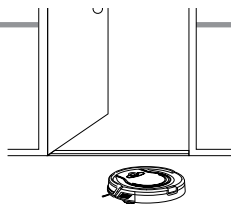
脚高の低い家具

このロボット掃除機は家具の下も走行しますが、隙間が低すぎると自由に移動できない場合があります。そのため、家具ライザーを使用して隙間を広げるか、またはBotBoundary™ストリップを使用して進入禁止ゾーンを設けてください。



出入口の敷居

このロボット掃除機は一般的な敷居を乗り越えて移動することが可能です。ただし、まれに敷居が障害になる場合があります。その際はBotBoundary™ストリップを使用して、これらのエリアを塞いでください。



充電ドックに戻る動作

右図のようにドックが設置されていることを確認してください。ご使用のロボット掃除機が極端に遠い場所を走行している場合は、充電ドックの検出に不具合が発生している可能性があります。この場合には、BotBoundary™ストリップを使用して部屋の一部を塞ぐことをお勧めします。

