

Tłumaczenie instrukcji oryginalnej.

Jest to wielojęzyczna instrukcja obsługi, która została opracowana w języku angielskim. W przypadku jakichkolwiek rozbieżności między wersją angielską a innymi wersjami językowymi wersja angielska będzie rozstrzygająca.

Ilustracje służą wyłącznie do celów poglądowych i mogą nie odzwierciedlać dokładnie produktu.

Polski

RockNeo Q1 Series

Instrukcja obsługi kosiarki robotycznej

Przed rozpoczęciem korzystania z produktu należy uważnie przeczytać niniejszą instrukcję obsługi i odpowiednio ją przechowywać.

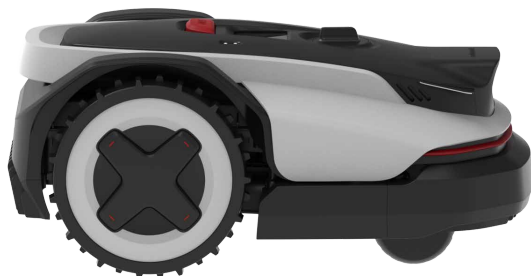
Spis treści

118	Przedstawienie produktu
122	Przygotowanie i montaż
125	Przygotowanie do koszenia
125	Konserwacja
127	Długotrwałe przechowywanie
127	Rozwiązywanie problemów
128	Dane techniczne
129	Deklaracja zgodności UE

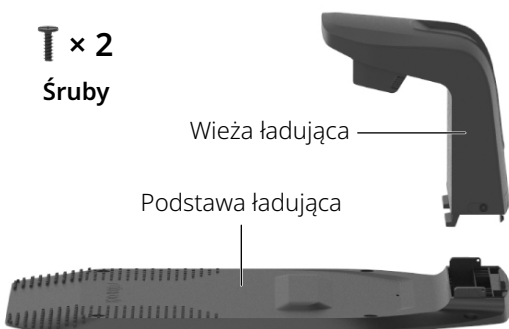
PL

Przedstawienie produktu

⚠ Kosiarka jest fabrycznie wyposażona w ostrza znajdujące się w dolnej części. Przy podnoszeniu kosiarki należy zawsze nosić rękawice ochronne i upewnić się, że spód kosiarki, gdzie znajdują się ostrza, jest skierowany na zewnątrz.



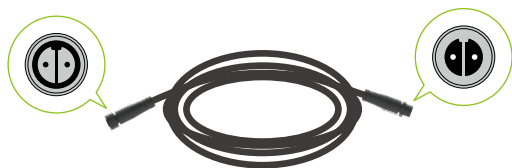
Kosiarka



Stacja ładująca



Ładowarka akumulatora



Kabel przedłużający do ładowarki akumulatora



Kabel przedłużający RTK

T × 1
Śruba



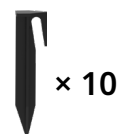
Stacja referencyjna RTK



Klucz imbusowy



Śruby do stacji ładującej



Kółki do kabla przedłużającego



Zaciski kablowe

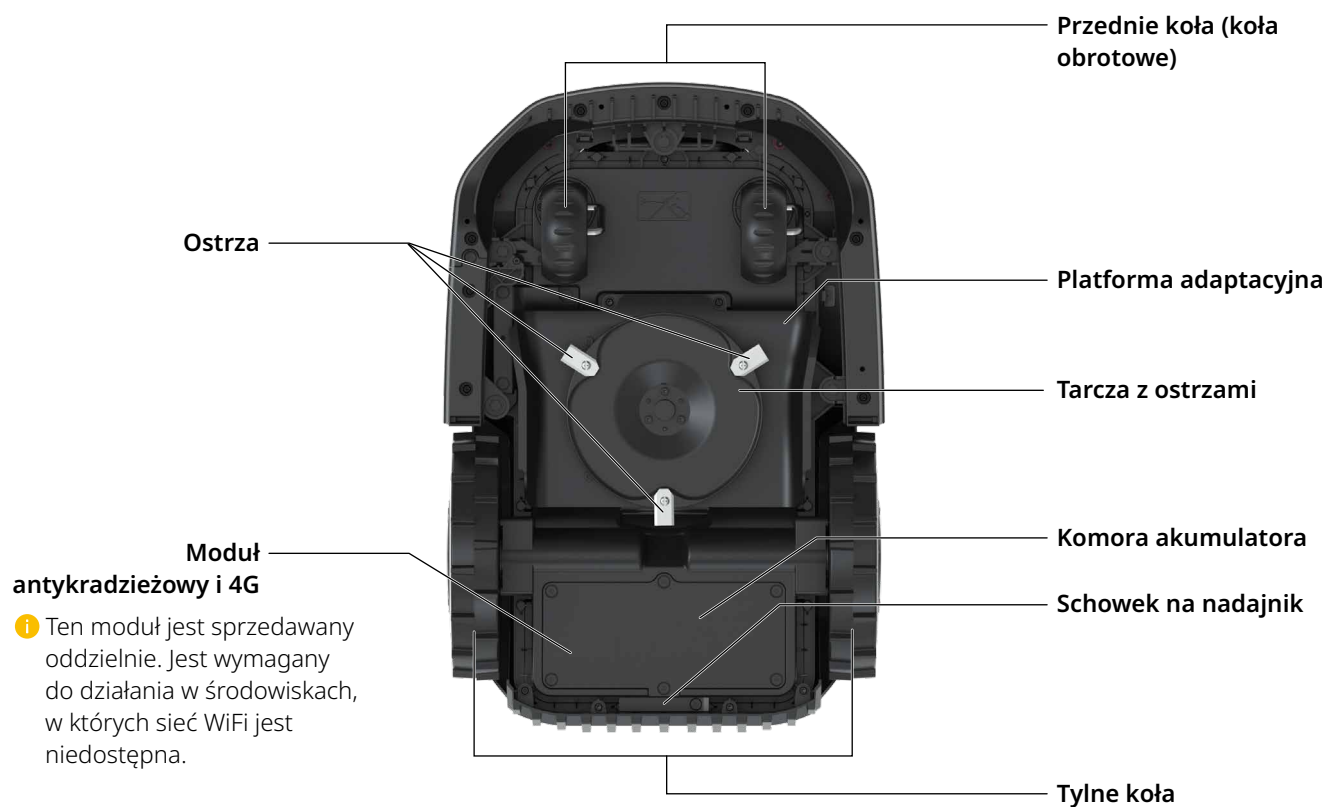


Zestaw zapasowych ostrzy

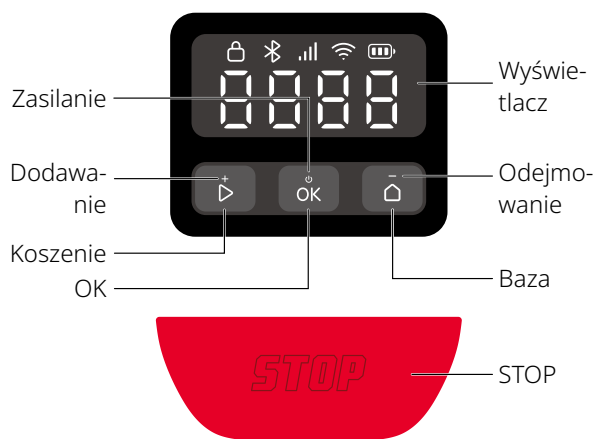
Kosiarka robotyczna (widok z góry)



Kosiarka robotyczna (widok z dołu)



Interfejs użytkownika



Ikona i wyświetlacz	Opis
	Poziom akumulatora
	4G - Wł.: Sieć 4G dostępna - Wył.: Brak sygnału/moduł antykradzieżowy i 4G nie jest zamontowany - Miga: Błąd modułu antykradzieżowego i 4G
	WiFi - Wł.: Połączenie aktywne - Wył.: Brak sygnału/brak połączenia - Miga: Oczekiwanie na połączenie WiFi - Miga szybko: Łączenie
	Bluetooth - Wł.: Połączony - Wył.: Rozłączony
	Blokada - Wł.: Kosiarka zablokowana - Wył.: Kosiarka odblokowana
	STOP Kosiarka zatrzymana.
	OTA Aktualizacja bezprzewodowa (OTA).

Ikona i wyświetlacz	Opis
	Kod błędu Taki kod oznacza, że wystąpił błąd związany z kosiarką. Rozwiązania można znaleźć w artykule „Błąd” na stronie https://garden-support.roborock.com lub w sekcji aplikacji Roborock.
	Włączanie/wyłączanie Zewnętrzne segmenty obracają się w prawo w ciągłej pętli.
	Ładowanie Wyświetlacz przedstawia poziom naładowania akumulatora w postaci cyfr.
	Koszenie/Wyznaczanie obszaru/Powrót Cztery cyfry tworzą wzór pokazany na ilustracji. Każdy segment wzoru zapala się sekwencyjnie. Po wyświetleniu pełnego wzoru sekwencja jest powtarzana.
	PRZECHYLENIE Kosiarka przechylona.
	PODNIESIENIE Kosiarka podniesiona.

Sterowanie

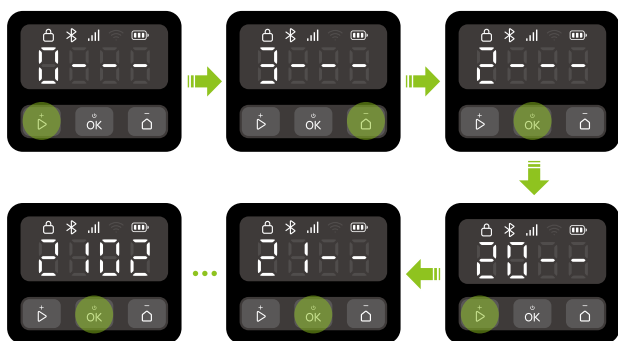
Sterowanie	Opis
Włączanie/wyłączanie	Nacisnąć i przytrzymać 3 sekundy.
Rozpoczęcie koszenia	Nacisnąć , a następnie potwierdzić przy użyciu .
Zatrzymanie kosiarki	Nacisnąć .
Skierowanie kosiarki do stacji ładowującej.	Nacisnąć , a następnie potwierdzić przy użyciu .
Zablokowanie kosiarki	Nacisnąć i przytrzymać 5 sekund.

Sterowanie	Opis
Odblokowanie kosiarki	Naciśnij dowolny przycisk, a następnie wprowadzić kod PIN.
Parowanie kosiarki	Naciśnąć jednocześnie  oraz  i przytrzymać 3 sekundy.
Przywrócenie ustawień fabrycznych	Naciśnąć jednocześnie  ,  oraz  i przytrzymać 10 sekund, a następnie wprowadzić kod PIN.
Ponowne uruchomienie kosiarki	Naciśnąć  i przytrzymać 10 sekund.

Wprowadzanie kodu PIN

Przed rozpoczęciem pracy należy wprowadzić kod PIN, aby odblokować kosiarkę. Domyślny kod to 0000 i można go zmienić za pomocą aplikacji. Naciśnąć  lub , aby zwiększyć lub zmniejszyć liczbę i nacisnąć , aby potwierdzić każdą cyfrę.

Uwaga: Kod PIN należy przechowywać w bezpiecznym miejscu i nie ujawniać go innym osobom.



Wskaźniki na stacji ładującej oraz stacji referencyjnej RTK

Miejsce wskaźnika	Status wskaźnika	Opis
Stacja ładująca		Świeci na zielono
		Pulsuje na zielono
		Świeci na czerwono
	/ Wył.	Wyłączone
		- Kosiarka w pełni naładowana. - Kosiarka ładuje się. - Błąd stacji ładującej. - Kosiarka w pełni naładowana. - Usterka obwodu.

Miejsce wskaźnika	Status wskaźnika	Opis
Stacja referencyjna RTK		Świeci na zielono
		Pulsuje na pomarańczowo
		Miga szybko na pomarańczowo
		Pulsuje szybko na czerwono
		- Silny sygnał RTK. - Słaby sygnał RTK. - Wyszukiwanie sygnału. - Wystąpił błąd.

Czujniki

Czujnik	Opis
Podwójna kamera	Wyczuwa otoczenie, wykonuje różne działania w odpowiedzi na różne obiekty znajdujące się przed kamerą i uruchamia algorytmy fuzji z innymi czujnikami.
Antena GNSS	Wykorzystuje GNSS do precyzyjnego pozycjonowania, umożliwiając kosiarce dokładne określenie swojej lokalizacji.

Sposób działania

Kosiarka robotyczna może automatycznie przełączać się między koszeniem i ładowaniem. Dzięki dokładnemu co do centymetra systemowi pozycjonowania RTK i inteligentnemu wyznaczaniu obszaru za pomocą podwójnej kamery nie ma potrzeby stosowania linki granicznej do wyznaczania obszaru roboczego. Dzięki algorytmowi fuzji wielu czujników kosiarka inteligentnie pokonuje zakręty i omija przeszkody.

Automatyczne dokowanie

Kosiarka automatycznie powraca do stacji ładującej, gdy akumulator jest wyczerpany. Po pewnym czasie ładowania kosiarka wznowi koszenie.

Koszenie przez całą dobę

Podświetlenie kamery umożliwia pracę kosiarki w nocy. Za pomocą aplikacji można również ustawić kosiarkę tak, aby była przyjazna dla dzikich zwierząt.

Harmonogram

W aplikacji można ustawić harmonogram koszenia, a kosiarka będzie działać automatycznie zgodnie z nim.

Wysokość koszenia

Przed rozpoczęciem koszenia należy upewnić się, że trawa nie jest dłuższa niż wynosi regularna wysokość użytkowa. Kosiarka oferuje wiele regulowanych wysokości koszenia. Drastyczne skrócenie wysokości trawy wymaga stopniowego wykonania tej procedury.

Zaplanowana trasa

Kosiarka podąża równoległą trasą generowaną przez algorytm trasowania, zapewniając wyższą wydajność i pozostawiając użytkownikom więcej czasu na cieszenie się trawnikiem.

Inteligentne unikanie przeszkód

Dzięki podwójnej kamerze kosiarka może wykrywać i identyfikować różne typy obiektów, odpowiednio wytyczać różne trasy oraz równoważyć bezpieczeństwo i zasięg koszenia.

Czujnik deszczu i opóźnienie w razie deszczu

Kosiarka posiada klasę wodoodporności IPX6 i jest przeznaczona do użytku na zewnątrz. Jednak koszenie mokrej trawy nie zawsze jest efektywne. Kosiarka jest wyposażona w czujnik deszczu, który wykrywa deszcz i nakazuje kosiarce przerwanie koszenia oraz powrót do stacji ładującej. Kosiarka następnie wznowia koszenie po upływie czasu opóźnienia w razie deszczu (domyślnie 180 minut). Ustawienie czasu opóźnienia w razie deszczu można zmienić za pomocą aplikacji.

Platforma adaptacyjna

Platforma adaptacyjna kosiarki umożliwia jej dynamiczne dostosowywanie się do zmian terenu, zapewniając bardziej równomierne i spójne koszenie na nierównych powierzchniach.

Brak konieczności zbierania skoszonej trawy

Pozostawione krótkie ścinki trawy nie muszą być grabione ani zbierane, ponieważ służą jako naturalny nawóz dla trawnika.

Moduł PreciEdge

i Ten moduł należy zakupić osobno.

Dzięki innowacyjnej konstrukcji z dwoma ostrzami kosiarka może przycinać trawę blisko ścian, co ogranicza konieczność ręcznego przycinania obrzeży.

Zabezpieczenie przeciwkradzieżowe

Kosiarka jest wyposażona we wbudowany alarm o wysokiej częstotliwości dźwięku. Urządzenie posiada również schowek na nadajnik, w którym można zamontować nadajnik (sprzedawany oddzielnie). Dodatkowo można również zakupić moduł antykradzieżowy i 4G.

Przygotowanie i montaż

Przygotowanie aplikacji

1 Pobranie aplikacji

Zeskanować kod QR, aby zainstalować aplikację Roborock.



2 Przygotowanie telefonu

Przed kontynuowaniem należy upewnić się, że funkcja Bluetooth telefonu jest włączona, co jest niezbędne do znalezienia i połączenia kosiarki podczas procesu konfiguracji.

3 Połączenie z kosiarką

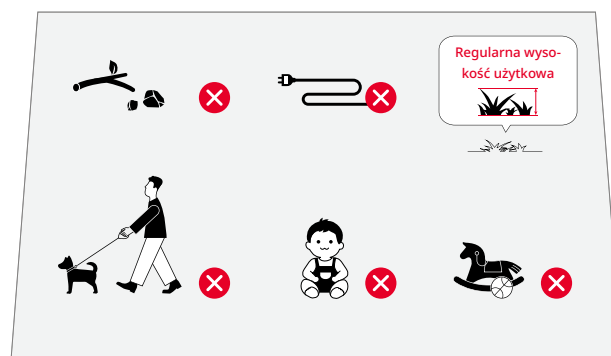
1. Naciśnij i przytrzymaj **OK** przez 3 sekundy, aby włączyć kosiarkę i wprowadzić kod PIN. Domyślny kod to 0000.
2. Uruchomić aplikację Roborock.
3. Zeskanować kod QR na kosiarce za pomocą aplikacji lub jednocześnie naciśnąć i przytrzymać przez 3 sekundy przyciski **▶** i **⏻**, aby nawiązać połączenie.

Uwagi:

- Zalecamy połączenie z siecią WiFi 2,4 GHz.
- Należy upewnić się, że kosiarka znajduje się w zasięgu połączenia Bluetooth (6 m).

Przygotowanie trawnika

Przed koszeniem należy przyciąć trawnik do regularnej wysokości użytkowej. Usunąć wszelkie śmieci, zabawki, kable, kamienie i inne przeszkody. Upewnić się, że dzieci i zwierzęta domowe nie przebywają na trawniku.



Montaż stacji ładującej

Znalezienie odpowiedniego miejsca

Ważne jest, aby wybrać odpowiednie miejsce dla stacji ładującej, aby zapewnić skuteczne dokowanie kosiarki. Należy zapoznać się z poniższymi wskazówkami:

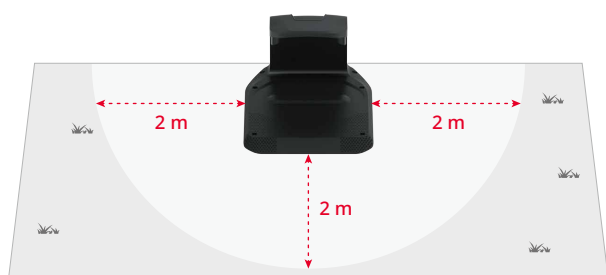
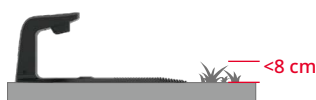
1. Stacja ładująca powinna być umieszczona na płaskiej powierzchni na otwartej przestrzeni i w pobliżu ładowarki akumulatora (w odległości do 10 m).



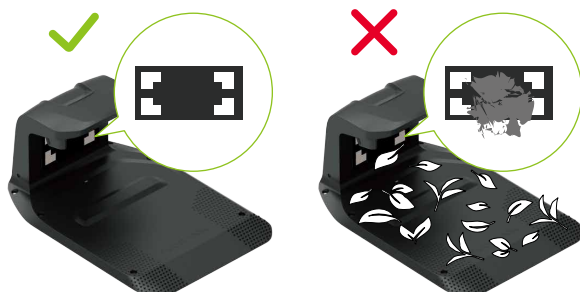
2. Zalecamy umieszczenie stacji w miejscu, w którym sygnał WiFi jest silny.



3. W promieniu 2 metrów wokół stacji ładującej nie powinny znajdować się żadne przeszkody, a wysokość trawy nie powinna przekraczać 8 cm.



4. Znaczniki dokowania na wieży ładującej powinny być wyraźne.

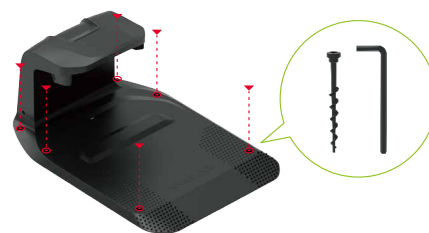


Montaż stacji ładującej

1. Włożyć wieżę ładującą do podstawy ładującej. Dokręcić śruby po obu stronach wieży ładującej, jak pokazano na poniższej ilustracji.

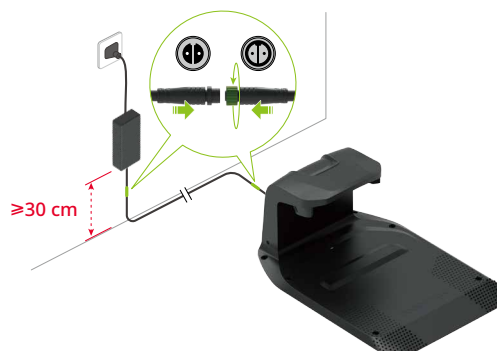


2. Przymocować podstawę ładującą do podłoża za pomocą dostarczonych śrub i klucza imbusowego.



3. Użyć kabla przedłużającego, aby podłączyć stację ładującą do ładowarki akumulatora. Należy wyrównać 2-stykowe złącze, włożyć je do końca i dokręcić pierścień blokujący, aby zabezpieczyć połączenie.

4. Podłączyć ładowarkę akumulatora do gniazda zasilania.



Uwagi:

- Jeśli konieczne jest odłączenie kabla przedłużającego należy najpierw poluzować pierścień blokujący, a następnie wyciągnąć złącze.
- Upewnić się, że ładowarka akumulatora jest umieszczona co najmniej 30 cm nad ziemią, aby zapobiec uszkodzeniu przez wodę lub wilgoć.
- Podłączyć urządzenie do gniazda w pomieszczeniu lub wodoodporne go gniazda na zewnątrz.

5. Jeśli konfiguracja jest prawidłowa, wskaźnik na stacji ładującej zaświeci się na zielono.



Montaż stacji referencyjnej RTK

Znalezienie odpowiedniego miejsca

Stacja referencyjna RTK dostarcza do kosiarki precyzyjne sygnały pozycjonujące. Aby zapewnić stabilny odbiór sygnału, należy umieścić stację referencyjną RTK na otwartej przestrzeni, w odległości co najmniej 2 metrów od ścian lub ogrodzeń.

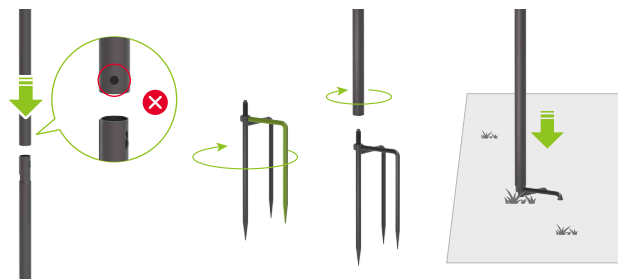


⚠ Wszystkie elementy stacji referencyjnej RTK należy zabezpieczyć w przypadku burzy lub silnego wiatru.

Montaż stacji referencyjnej RTK

⚠ Potrójny kołek może spowodować urazy ciała. Należy obchodzić się z zachowaniem ostrożności.

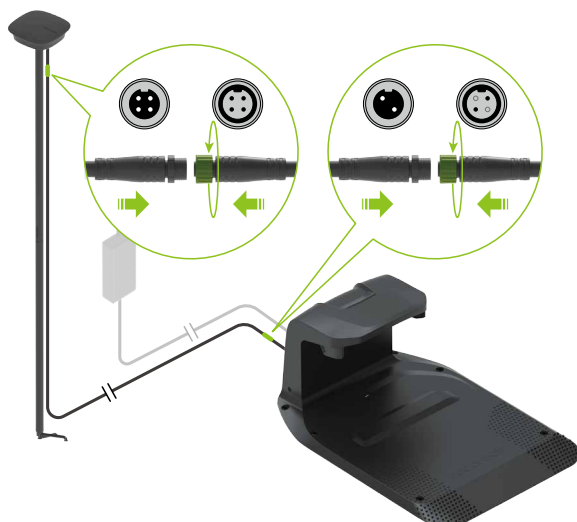
1. Złożyć dwa słupki montażowe.
2. Dokręcić potrójny kołek, jak pokazano na ilustracji.
3. Przykręcić słupek montażowy do potrójnego kołka, tak aby był dobrze dokręcony.
4. Mocno wbić słupek montażowy w równe podłoże, tak, aby słupek znajdował się w pozycji pionowej.



5. Włożyć antenę GNSS do słupka montażowego i przy-mocować za pomocą śruby.

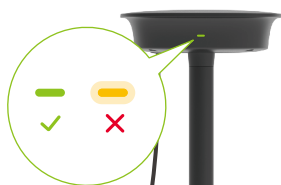


6. Przy użyciu kabla przedłużającego RTK należy podłączyć antenę GNSS do stacji ładowającej, jak pokazano na ilustracji.

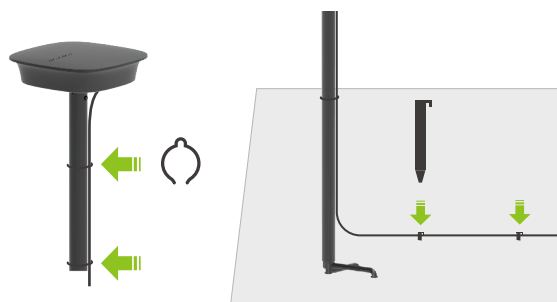


Uwaga: Aby odłączyć kabel przedłużający, najpierw należy poluzować pierścień blokujący, a następnie wyciągnąć złącze.

7. Gdy urządzenie działa prawidłowo, wskaźnik na stacji referencyjnej RTK świeci na zielono.



8. Za pomocą dostarczonych zacisków kablowych przymocować kabel przedłużający do słupka montażowego i przymocować go do podłoża za pomocą kołków. Należy upewnić się, że kołki są całkowicie wbite w ziemię.



⚠ Aby utrzymać prawidłowy odbiór satelitarny, nie należy zmieniać położenia stacji referencyjnej RTK podczas pracy kosiarki ani nie umieszczać żadnych przedmiotów na antenie ani nad nią.

Pierwsze ładowanie kosiarki

Zalecamy pełne naładowanie kosiarki przed pierwszym użyciem, aby zapewnić optymalną wydajność akumulatora. Umieścić kosiarkę na stacji ładowającej i upewnić się, że styki ładowania na kosiarce i stacji są prawidłowo wyrównane. Jeśli połączenie się powiedzie, wskaźnik na stacji zaświeci się na zielono.



Wyznaczanie obszaru roboczego

⚠ Należy podążać za kosiarką podczas procesu wyznaczania obszaru. Należy zawsze utrzymywać równowagę i bezpieczne oparcie dla stóp, zwłaszcza na zboczach. Podczas obsługi kosiarki należy chodzić, a nie biegać.

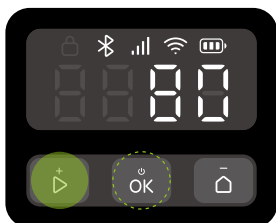
1. Upewnić się, że kosiarka jest włączona oraz nawiązane jest połączenie z siecią WiFi i Bluetooth.
2. Przed rozpoczęciem procesu wyznaczania obszaru należy upewnić się, że trawnik został dokładnie sprawdzony oraz że obszar roboczy został jasno określony. Po zdefiniowaniu obszaru należy postępować zgodnie z instrukcjami wyznaczania obszaru zawartymi w aplikacji.
3. Kosiarka przejedzie wzdłuż granicy wyznaczonego obszaru i odpowiednio zarejestruje mapę.

Przygotowanie do koszenia

⚠ Zawsze należy upewnić się, że kosiarka pracuje w wyznaczonym obszarze roboczym.

Rozpoczęcie koszenia

Nacisnąć , a następnie potwierdzić przy użyciu , aby rozpocząć koszenie. Koszenie można również rozpocząć za pośrednictwem aplikacji.



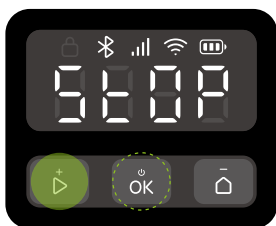
Pauza

Nacisnąć , aby wstrzymać pracę kosiarki lub wstrzymać ją za pomocą aplikacji.

Uwaga: Przycisk  zastępuje wszystkie inne polecenia. Po naciśnięciu  na kosiarce, koszenie można wznowić tylko w przypadku naciśnięcia , a następnie potwierdzając przy użyciu  na panelu sterowania.

Wznowienie koszenia

Nacisnąć , a następnie potwierdzić przy użyciu  na panelu sterowania lub użyć aplikacji, aby wznowić koszenie.

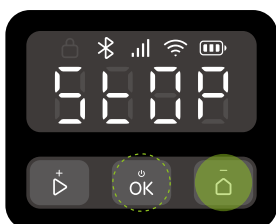


W poniższych sytuacjach pracę kosiarki można wznowić tylko poprzez naciśnięcie , a następnie potwierdzenie przy użyciu .

- Kosiarka została zatrzymana przez naciśnięcie .
- Kosiarka została przechylona lub podniesiona.

Powrót do ładowania

Można wysłać kosiarkę do stacji ładującej, naciskając  i potwierdzając przy użyciu  lub za pośrednictwem aplikacji.



Uwaga: Ze względu na kondycję trawnika nie zalecamy koszenia przy włączonych zraszaczach.

Konserwacja

⚠ Podczas konserwacji należy zawsze nosić zamknięte obuwie i spodnie o pełnej długości. Sandały i gołe stopy są surowo zabronione.

Aby utrzymać zadowalającą wydajność koszenia i wydłużyć żywotność kosiarki, wymagane jest cotygodniowe przeprowadzanie przeglądów i konserwacji.

Czyszczenie

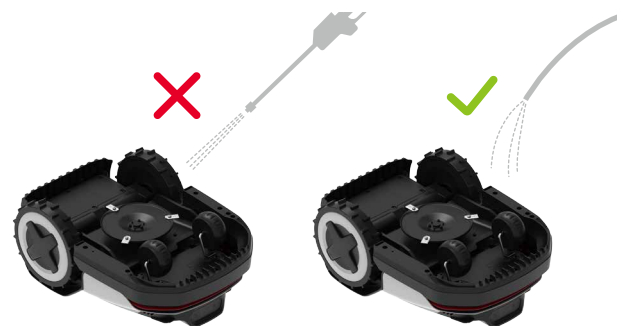
⚠ Nie należy używać benzyny, alkoholu ani innych żrących rozpuszczalników do czyszczenia jakichkolwiek części produktu.

⚠ Nie należy płukać spodu myjką wysokociśnieniową o ciśnieniu powyżej 12,0 MPa.

Regularnie czyścić kosiarkę (w razie potrzeby), aby usunąć brud i ścinki trawy z kół, kamer i tarczy.

Przed czyszczeniem należy upewnić się, że:

- Kosiarka jest wyłączona.
- Śruby osłony komory są całkowicie dokręcone, aby zapewnić szczelność kosiarki.



Górna obudowa

Usunąć nagromadzony brud za pomocą węża, szmatki lub szczotki.

Podwójna kamera

Należy regularnie sprawdzać i czyścić obiektyw kamery za pomocą miękkiej suchej szmatki. Czysty obiektyw ma kluczowe znaczenie dla zapewnienia optymalnej efektywności i wydajności.

Styki ładowania

Styki ładowania kosiarki należy czyścić miękką szmatką.



Uwaga: Przed ponownym uruchomieniem kosiarki należy upewnić się, że styki są całkowicie suche.

PL

Spodnia sekcja

⚠ W celu zapewnienia ochrony należy nosić rękawice robocze.

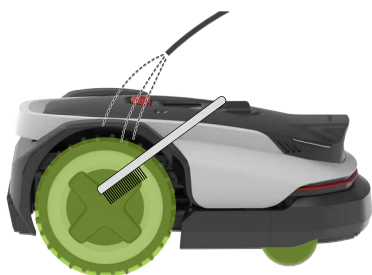
Delikatnie umieścić kosiarkę na miękkim podłożu. Usunąć zanieczyszczenia i pozostałości trawy za pomocą szczotki lub węża ogrodowego. Dokładnie wyczyścić tarczę i podwozie. Poruszać tarczą i ostrzami, aby upewnić się, że działają prawidłowo. Należy usunąć wszelkie zanieczyszczenia, aby zapobiec uszkodzeniu tarczy z ostrzami.



Uwaga: Należy uważać, aby nie dotykać ostrzy rękami.

Koła

Usunąć błoto i ścinki trawy za pomocą szczotki i węża ogrodowego, aby zapewnić dobrą przyczepność kosiarki.



PL

Stacja ładująca

⚠ Przed czyszczeniem odłączyć stację ładującą od gniazda zasilania.

Oczyścić styki ładowania i znaczniki dokowania z zabrudzeń za pomocą ściereczki. Wyczyścić także podstawę ładującą za pomocą węża ogrodowego.



Uwaga: Przed ponownym uruchomieniem kosiarki należy upewnić się, że styki są całkowicie suche.

Wymiana

Ostrza

⚠ Należy zachować ostrożność podczas wymiany ostrzy i zawsze nosić rękawice.

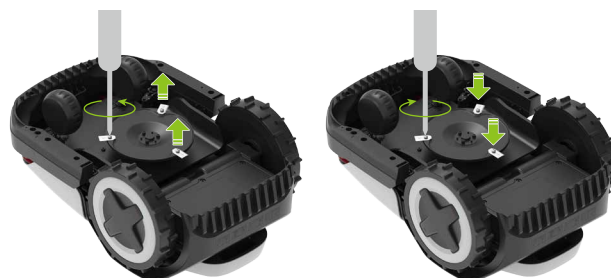
⚠ Należy upewnić się, że wszystkie ostrza i śruby zostały wymienione. Nigdy nie należy używać śrub ponownie - może to doprowadzić do oderwania się ostrza i poważnych urazów ciała.

1. Wyłączyć kosiarkę.
2. Delikatnie umieścić kosiarkę na miękkim podłożu.



3. Poluzować śruby i ostrożnie usunąć stare ostrza. Należy uważać na ostre krawędzie.
4. Dokręcić nowe ostrza za pomocą zwykłego śrubokrętu.

⚠ Do demontażu lub montażu ostrza nie wolno używać wkrętki.



5. Należy upewnić się, że ostrza są mocno dokręcone i mogą się swobodnie obracać.
6. Jeśli ostrza nie mogą się swobodnie obracać, należy poluzować śruby, wyregulować kąt ostrza, a następnie ponownie dokręcić śruby. Przed użyciem należy upewnić się, że ostrza mogą się swobodnie obracać.



Uwaga: Zalecamy wymianę ostrzy co 1-2 miesiące po montażu.

Akumulator

Żywotność akumulatora zależy od częstotliwości użytkowania kosiarki, łącznego czasu pracy oraz sposobu konserwacji akumulatora podczas przechowywania. W razie potrzeby należy wymienić akumulator. Nie należy wymieniać akumulatora na własną rękę. Należy skontaktować się z naszym zespołem obsługi posprzedażnej lub sprzedawcą w celu uzyskania pomocy.

Długotrwałe przechowywanie

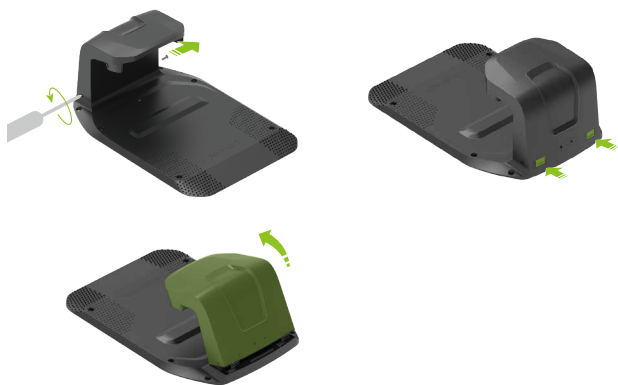
Jeśli kosiarka nie jest używana przez dłuższy czas (np. zimą, gdy trawa jest w stanie uśpienia lub z innych powodów), należy wykonać następujące czynności:

Kosiarka

1. Naładować akumulator kosiarki do poziomu 50-70% przed jej długotrwałym przechowywaniem. Jeśli po upływie 12 miesięcy kosiarka jest nadal przechowywana, należy ją naładować, a następnie ładować raz w roku.
2. Wyłączyć kosiarkę.
3. Dokładnie ją wyczyścić.

Stacja

1. Odłączyć ładowarkę akumulatora od gniazda zasilania.
2. Odłączyć kable przedłużające od stacji.
3. Odłączyć wieżę ładującą od podstawy ładującej i przechowywać ją w suchym, dobrze wentylowanym pomieszczeniu.



Uwaga: Zalecamy pozostawienie podstawy ładującej w pierwotnym położeniu. Jeśli zostanie ona przeniesiona, należy ponownie wyznaczyć obszar roboczy.

Ponowne uruchomienie po długotrwałym przechowywaniu

Gdy nadejdzie czas na ponowne uruchomienie kosiarki po jej długotrwałym przechowywaniu, należy wykonać poniższe czynności:

1. Upewnić się, że stacja ładująca i jej akcesoria są czyste i nie ma oznak utlenienia. W przypadku stwierdzenia jakichkolwiek śladów utlenienia należy skontaktować się ze sprzedawcą Roborock lub serwisem posprzedażowym.
2. Należy zapoznać się z sekcją „Przygotowanie i montaż > Montaż stacji ładującej”, aby zainstalować wieżę ładującą i podłączyć ładowarkę akumulatora.
3. Włączyć zasilanie kosiarki i sprawdzić, czy została ona pomyślnie połączona z aplikacją.

Rozwiązywanie problemów

W przypadku wystąpienia jakichkolwiek problemów podczas korzystania z kosiarki należy zapoznać się z często zadawanymi pytaniami lub artykułami o błędach na stronie <https://garden-support.roborock.com> lub w sekcji w aplikacji Roborock.

Dane techniczne

Podstawowe informacje	Nazwa	Q105	Q110
	Model	RRTR0BUT	RRTR1BUT
	Zalecany obszar koszenia	500 m ²	1000 m ²
	Masa netto (z akumulatorem)	12,2 kg	12,3 kg
Parametr	Szerokość koszenia	22 cm	
	Wysokość koszenia	20-60 mm	
	Prędkość silnika jezdnego	0,4 m/s (codzienny) 0,6 m/s (wydajny)	
	Prędkość silnika ostrzy	2600/min	
Emisja hałasu	Zmierzony poziom mocy akustycznej, LWA	59 dB (A)	
	Niepewność mocy akustycznej, KWA	3 dB (A)	
	Poziom ciśnienia akustycznego, LpA	51 dB (A)	
	Niepewność ciśnienia akustycznego, KpA	3 dB (A)	
Warunki pracy	Temperatura	Temperatura pracy: 0-45°C; zalecana 10-35°C Temperatura przechowywania: -20-55°C; zalecana 10-35°C	
	Stopień ochrony IP	Korpus kosiarki i stacja ładowująca: IPX6 Stacja referencyjna RTK: IPX5 Ładowarka akumulatora: IP67	
Zakres częstotliwości łączności	Bluetooth®	2400-2483,5 MHz	
	WiFi	2,4 GHz: 2400-2483,5 MHz 5 GHz, pasmo podrzędne 3: 5470-5725 MHz 5 GHz, pasmo podrzędne 4: 5725-5850 MHz	
	LoRa	EU: 863-870 MHz AU: 915-928 MHz	
Maks. moc częstotliwości radiowych	Bluetooth®	≤10 dBm	
	WiFi	2,4 GHz: ≤20 dBm 5 GHz pasmo podrzędne 3: ≤20 dBm 5 GHz pasmo podrzędne 4: ≤14 dBm	
	LoRa	EU: ≤14 dBm AU: ≤20 dBm	
Akumulator	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy	
	Napięcie znamionowe	21,6 V _{nom}	
	Pojemność znamionowa	4 Ah	4,6 Ah
	Prąd ładowania akumulatora	Maks. 2 A	Maks. 3 A
	Temperatura	Temperatura ładowania: 4-45°C; zalecana 10-35°C Temperatura przechowywania: -20-55°C; zalecana 10-35°C	
Stacja ładowująca	Napięcie znamionowe	32 V _{nom}	
	Prąd wejściowy	2 A	2,82 A
	Napięcie wyjściowe	32 V _{nom} /5,2 V _{nom}	
	Prąd wyjściowy	1,6 A/1 A	2,5 A/1 A
Ładowarka akumulatora	Model	TZAL03	TZAL02
	Napięcie znamionowe	100-240 V~	
	Napięcie wyjściowe	32 V _{nom}	
	Prąd wyjściowy	2 A	2,82 A
Stacja referencyjna RTK	Model	MBS00RR	
	Napięcie znamionowe	5,2 V _{nom}	
	Prąd wejściowy	1 A	

Deklaracja zgodności UE

Niniejszym firma Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd. oświadcza, że niniejsze urządzenie jest zgodne z Dyrektywą Maszynową 2006/42/WE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem:
<https://garden.roborock.com/eu/policy/article/compliance>

Interfejsy sieciowe udostępniane przez produkt, usługi udostępniane za pośrednictwem interfejsów sieciowych oraz informacje o czujnikach zewnętrznych można również znaleźć pod adresem:
<https://garden.roborock.com/eu/policy/article/compliance>

Nazwa producenta	Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd.
Adres	Room 508, Building C, No.112 GLP I-Park, Sutong Road, Suzhou Industrial Park District, Suzhou City, Jiangsu Province, Chiny
Nazwa autoryzowanego przedstawiciela	Roborock International B.V.
Adres	Strawinskylaan 3051, Atrium, 1077ZX Amsterdam

Niniejszym oświadczamy, że niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność firmy Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd. oraz że produkty:

Opis produktu	Kosiarka robotyczna
Oznaczenia typu (modelu)	RRTR0BUT/ RRTR1BUT
Numer seryjny	RXXXXXXXXXX („X” oznacza dowolną cyfrę od 0 do 9 lub dowolną literę od A do Z)

są zgodne i zweryfikowane poprzez testy z przepisami następujących dyrektyw UE:

Dyrektywa Maszynowa 2006/42/WE	1. EN 60335-1:2012 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A14:2019 + A2:2019 + A15:2021 +A16:2023 2. EN 50636-2-107:2015+A1:2018+A2:2020+A3:2021 3. EN ISO 12100:2010
--------------------------------	--

Osoba odpowiedzialna za sporządzenie niniejszej deklaracji:

Imię i nazwisko drukowanymi literami: Dollar Qian
Stanowisko/tytuł: Menedżer ds. certyfikacji
Podpis: 
Data wydania: 2025-10-20
Miejsce wydania: Room 508, Building C, No.112 GLP I-Park, Sutong Road, Suzhou Industrial Park District, Suzhou City, Jiangsu Province, Chiny

