

## **Übersetzung der Originalbetriebsanleitung.**

Hierbei handelt es sich um eine mehrsprachige Bedienungsanleitung, die auf der Grundlage des englischen Originals erstellt wurde. Bei Abweichungen zwischen der englischen und anderen Sprachversionen ist die englische Version maßgebend.

**Die Bilder dienen nur zur Veranschaulichung und entsprechen möglicherweise nicht genau dem Produkt.**

DE

# **Deutsch**

# **RockMow S1 Series**

## **Bedienungsanleitung für Mähroboter**

Lies diese Bedienungsanleitung sorgfältig durch, bevor du das Produkt benutzt, und bewahre sie für das spätere Nachschlagen gut auf.

## **Inhaltsverzeichnis**

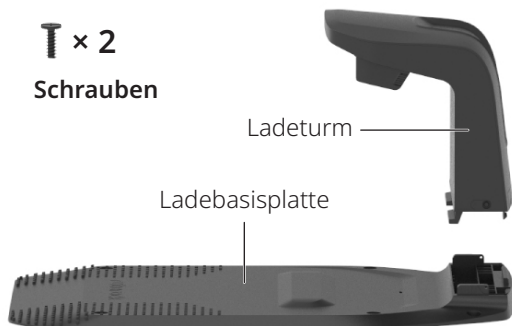
- 017 Produktübersicht**
- 021 Vorbereitung und Installation**
- 024 Bereit zum Mähen**
- 024 Wartung**
- 026 Langzeitlagerung**
- 026 Fehlerbehebung**
- 027 Technische Daten**
- 028 EU-Konformitätserklärung**

# Produktübersicht

⚠ Der Mähroboter ist bereits mit Messern an der Unterseite ausgestattet. Beim Anheben des Mähroboters müssen stets Schutzhandschuhe getragen werden und die Messerseite muss nach außen zeigen.



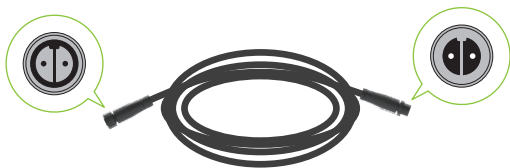
Mähroboter



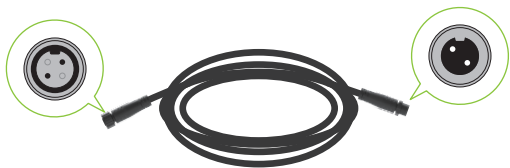
Ladestation



Ladegerät

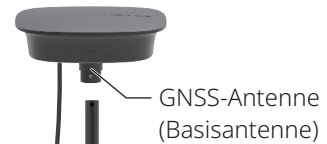


Verlängerungskabel für Ladegerät

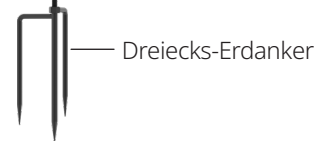


RTK-Verlängerungskabel

⌚ × 1  
Schraube



Montageposten



RTK-Referenzstation



Sechskantschlüssel



Schrauben für  
Ladestation



Haken für  
Verlängerungs-  
kabel



Kabelklemmen



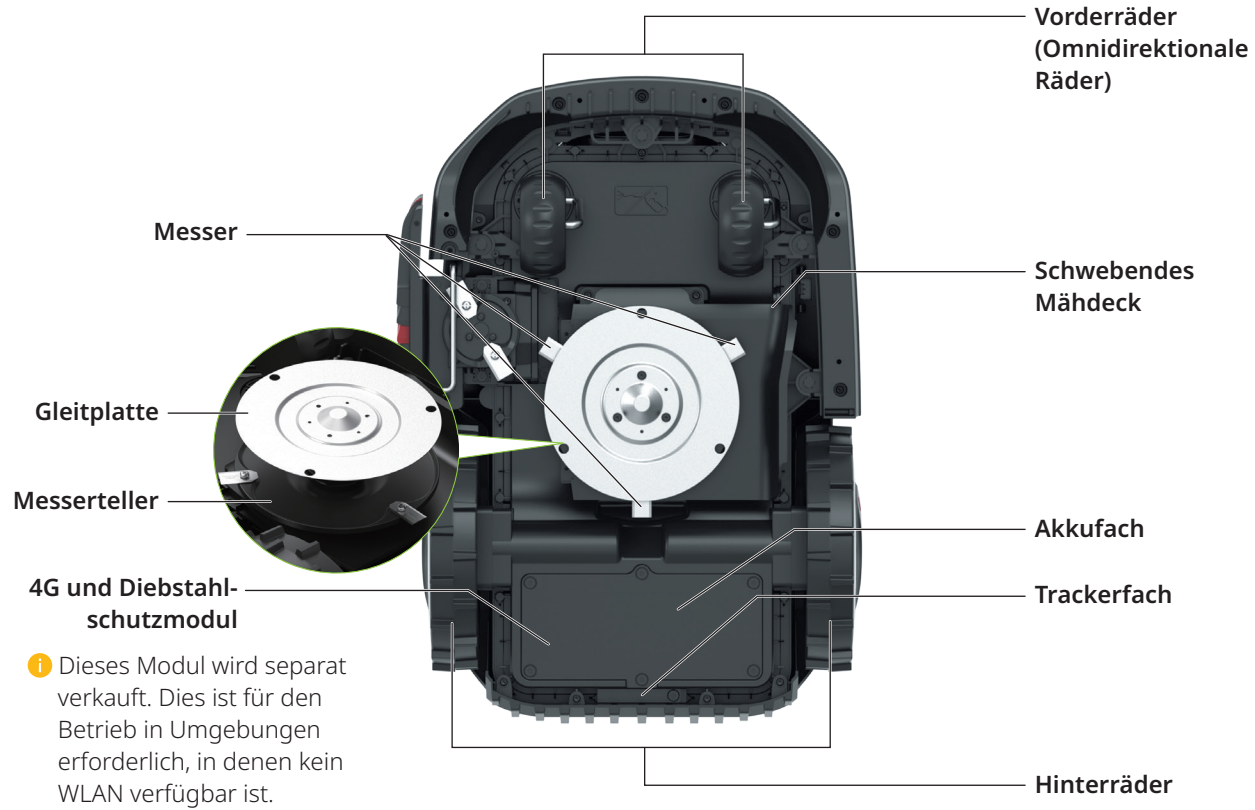
Ersatzklingen-Set

## Mähroboter (Ansicht von oben)

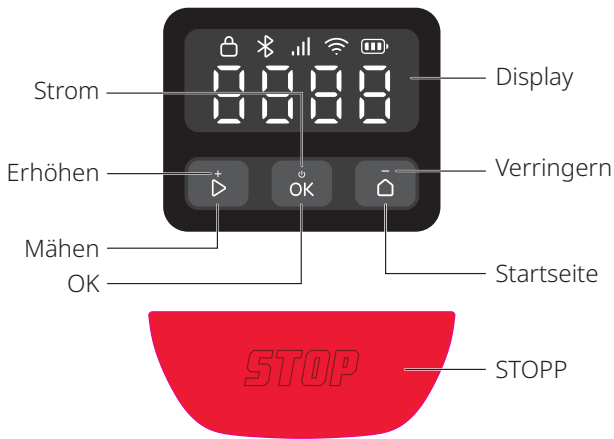
DE



## Mähroboter (Ansicht von unten)



# Benutzeroberfläche



Symbol und Display	Beschreibung
	<b>Akkustand</b>
	<b>4G</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>An: 4G verfügbar</li> <li>Aus: Kein Signal/4G und Diebstahlschutzmodul nicht installiert</li> <li>Blinkt: Fehler beim 4G und Diebstahlschutzmodul</li> </ul>
	<b>WLAN</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>An: Verbunden</li> <li>Aus: Kein Signal/nicht verbunden</li> <li>Blinkt: Warten auf WLAN-Verbindung</li> <li>Blinkt schnell: Wird verbunden</li> </ul>
	<b>Bluetooth</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>An: Verbunden</li> <li>Aus: Nicht verbunden</li> </ul>
	<b>Sperre</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>An: Mähroboter gesperrt</li> <li>Aus: Mähroboter entsperrt</li> <li>Pulsiert: PIN-Code eingeben</li> </ul>
	<b>STOPP</b> Mähroboter gestoppt.
	<b>OTA</b> Over-the-Air-Update (OTA).

Symbol und Display	Beschreibung
--------------------	--------------

**Fehlercode**  
Diese Art von Code zeigt an, dass der Mähroboter einen Fehler festgestellt hat. Im Artikel zu Fehlern unter <https://garden-support.roborock.com> oder im Abschnitt zur Roborock-App findest du Lösungen.

**Ein-/Ausschalten**  
Die äußeren Segmente drehen sich im Uhrzeigersinn in einer Endlosschleife.

**Aufladen**  
Auf dem Display wird der Akkustand in Ziffern angezeigt.

**Mähen/Kartierung/Rückkehr**  
Die vier Ziffern bilden ein Muster, wie in der Abbildung dargestellt. Jedes Segment des Musters leuchtet nacheinander auf. Sobald das gesamte Muster angezeigt wird, wiederholt sich die Sequenz.







**KIPPEN**  
Mähroboter gekippt.

**ANHEBEN**  
Mähroboter angehoben.




## Steuerung

Steuerung	Beschreibung
Ein-/Ausschalten	Auf  drücken und 3 Sekunden lang gedrückt halten.
Mähen starten	Auf  drücken und dann mit  bestätigen.
Mähroboter stoppen	Auf  drücken.
Mähroboter zur Ladestation zurückschicken	Auf  drücken und dann mit  bestätigen.

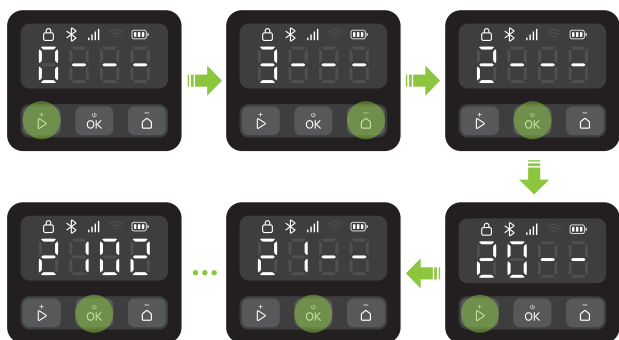
DE

Steuerung	Beschreibung
Mähroboter sperren	Auf  drücken und 5 Sekunden lang gedrückt halten.
Mähroboter entsperren	Drücke eine beliebige Taste und gib dann den PIN-Code ein.
Mähroboter verbinden	Gleichzeitig auf  und  drücken und 3 Sekunden lang gedrückt halten.
Auf Werkseinstellungen zurücksetzen	Gleichzeitig auf  ,  und  drücken und 10 Sekunden lang gedrückt halten. Dann den PIN-Code eingeben.
Mähroboter neu starten	Auf  drücken und 10 Sekunden lang gedrückt halten.




## PIN-Code eingeben





Gib den PIN-Code ein, um den Mähroboter vor dem Start zu entsperren. Der Standardcode ist 0000. Du kannst ihn über die App ändern. Drücke auf  oder , um die Zahl zu erhöhen oder zu verringern, und dann auf , um jede Ziffer zu bestätigen.

**Hinweis:** Bitte bewahre den PIN-Code sicher auf und gib ihn nicht an andere weiter.



## Anzeigen an der Ladestation und RTK-Referenzstation

Position der Anzeige	Status der Anzeige	Beschreibung
Ladestation	 Dauerhaft grün	Mähroboter nicht aufgeladen.
	 Pulsiert grün	Mähroboter wird aufgeladen.
	 Dauerhaft rot	Fehler bei der Ladestation.
	/ Aus	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mähroboter vollständig aufgeladen.</li> <li>Stromkreisfehler.</li> </ul>

Position der Anzeige	Status der Anzeige	Beschreibung
RTK-Referenzstation	 Dauerhaft grün	Starkes RTK-Signal.
	 Pulsiert orange	Schwaches RTK-Signal.
	 Blinkt schnell orange	Signal wird gesucht.
	 Pulsiert schnell rot	Es ist ein Fehler aufgetreten.

## Statusleuchte

Lichtfarbe	Lichteffekt	Beschreibung
Weiß	/ Aus	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mähroboter wird aufgeladen.</li> <li>Mähroboter steht außerhalb der Station auf Standby.</li> </ul>
	Fließend	Ein-/Ausschalten.
	Pulsiert schnell	OTA-Aktualisierung.
	Pulsiert langsam	Mähroboter hat angehalten. <ul style="list-style-type: none"> <li>Kartierung.</li> <li>Mähen.</li> <li>Zum Aufladen zurückkehren.</li> </ul>
Blau	Pulsiert langsam	Warten auf Verbindung.
	Pulsiert schnell	Wird verbunden.
Rot	Pulsiert schnell	Fehler.
Orange	Pulsiert langsam	Schwaches RTK-Signal.

## Sensoren

Sensor	Beschreibung
Binokulare Kamera	Sie erfasst die Umgebung, reagiert mit verschiedenen Aktionen auf Objekte vor dem Mähroboter und führt Fusionsalgorithmen mit anderen Sensoren durch.
GNSS-Antenne	Sie nutzt GNSS für die genaue Positionierung, damit der Mähroboter seine Position genau bestimmen kann.

## So geht's

Der Mähroboter kann automatisch zwischen Mähen und Aufladen umschalten. Der Mähroboter benötigt keinen Begrenzungsdraht, um seinen Arbeitsbereich festzulegen, da er über ein zentimetergenaues RTK-Positionierungssystem und eine intelligente Kartierung mit einer binokularen Kamera verfügt. Mithilfe eines Multisensor-Fusionsalgorithmus navigiert der Mähroboter intelligent um Ecken und umgeht Hindernisse.

### Automatisches Andocken

Der Mähroboter kehrt automatisch zur Ladestation zurück, wenn der Ladestand niedrig ist. Nach einem kurzen Aufladen mäht der Mähroboter weiter.

### Ganztätiges Mähen

Der Mähroboter verfügt über ein Zusatzlicht und kann daher auch nachts arbeiten. Außerdem kannst du den Mähroboter über die App auf „wildtierfreundlich“ einstellen.

### Mähplan

Du kannst deinen Mähplan in der App festlegen. Der Mähroboter arbeitet dann automatisch nach diesem Plan.

### Schnitthöhe

Bevor du mit dem Mähen anfängst, solltest du sichergehen, dass dein Gras nicht länger als deine normale Schnitthöhe ist. Der Mähroboter hat mehrere einstellbare Schnitthöhen.

### Geplante Route

Der Mähroboter folgt einer parallelen Route, die von einem Routenplanungsalgorithmus berechnet wird. Dies gewährleistet eine höhere Effizienz und mehr Freude am Rasen.

### Intelligente Hindernisvermeidung

Mit seiner binokularen Kamera kann der Mähroboter verschiedene Arten von Objekten erkennen und identifizieren, entsprechend verschiedene Routen ausführen und so ein Gleichgewicht zwischen Sicherheit und Mähleistung schaffen.

### Regensensor und Regenpause

Der Mähroboter ist wasserdicht nach IPX6 und für den Außeneinsatz konzipiert. Unter Umständen erzielt das Mähen von nassem Gras jedoch keine optimalen Ergebnisse. Der Mähroboter verfügt über einen Regensensor, der Regen erkennt und den Mähroboter anweist, das Mähen bei Regen zu unterbrechen und zur Ladestation zurückzukehren. Nach Ablauf der Regenpause (standardmäßig 180 Minuten) fährt der Roboter mit dem Mähen fort. Du kannst die Einstellung für die Regenpause über die App ändern.

### Schwebendes Mähdeck

Der Mähroboter verfügt über ein schwebendes Mähdeck und kann sich daher dynamisch an Veränderungen im Gelände anpassen. So sorgt er für einen gleichmäßigeren und einheitlicheren Schnitt auf unebenen Flächen.

## Du musst keinen Rasenschnitt aufheben

Der kurze Rasenschnitt, der liegen bleibt, muss nicht zusammengeharkt oder eingesammelt werden, da er als natürlicher Dünger für den Rasen dient.

### PreciEdge-Modul

Der Mähroboter verfügt über ein innovatives Doppelmesserdesign und kann daher nah an Wänden mähen und reduziert so das manuelle Schneiden von Rasenkanten.

### Diebstahlschutz

Der Mähroboter verfügt über einen integrierten lauten Alarm. Der Roboter verfügt außerdem über ein Trackerfach, wo du einen Tracker (separat erhältlich) installieren kannst. Zudem kannst du ein 4G- und ein Diebstahlschutzmodul dazu kaufen.

## Vorbereitung und Installation

### Die App vorbereiten

#### 1 Die App herunterladen

Scanne den QR-Code, um die Roborock-App zu installieren.



#### 2 Dein Telefon vorbereiten

Stelle sicher, dass das Bluetooth auf deinem Smartphone aktiviert ist, bevor du fortfährst. Diese Verbindung ist erforderlich, damit dein Mähroboter während der Einrichtung gefunden und verbunden werden kann.

#### 3 Den Mähroboter verbinden

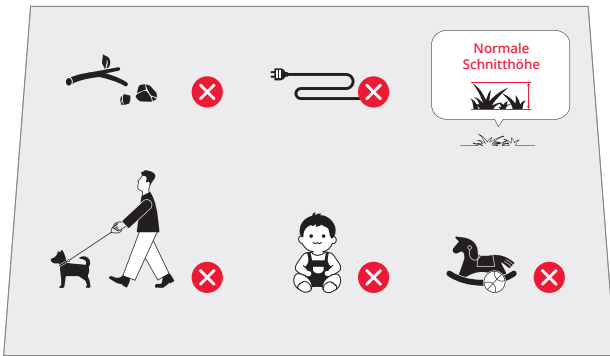
1. **OK** drücken und 3 Sekunden lang gedrückt halten, um den Mähroboter einzuschalten, und dann den PIN-Code eingeben. Der Standardcode ist 0000.
2. Öffne die Roborock-App.
3. Scanne den QR-Code auf dem Mähroboter über die App oder drücke die Tasten **▶** und **⏸** gleichzeitig und halte sie 3 Sekunden lang gedrückt, um eine Verbindung herzustellen.

#### Hinweise:

- Wir empfehlen die Verbindung zu einem 2,4-GHz-WLAN-Netzwerk.
- Der Mähroboter muss sich in Reichweite des Bluetooth-Signals befinden (6 m).

## Den Rasen vorbereiten

Vor dem Mähen muss der Rasen auf die normale Schnitthöhe gekürzt werden. Entferne alle Hindernisse wie Schutt, Spielzeug, Kabel, Steine oder ähnliches. Stelle sicher, dass Kinder und Haustiere den Rasen nicht betreten.



## Die Ladestation installieren

### Eine geeignete Stelle finden

Es ist wichtig, eine geeignete Stelle für die Installation der Ladestation zu wählen, um ein effektives Andocken des Mähroboters zu ermöglichen. Siehe dir die folgende Anleitung an:

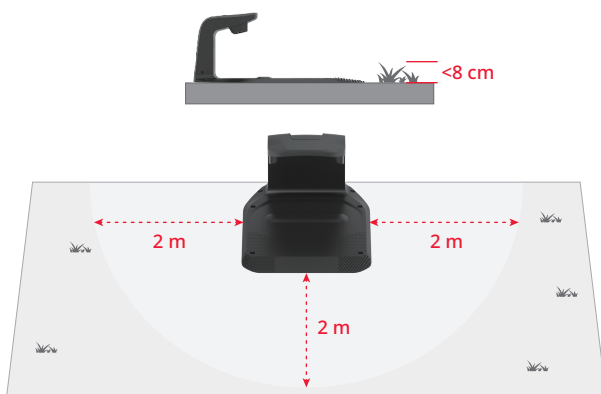
1. Die Ladestation sollte auf einer ebenen Fläche in einem offenen Bereich und in der Nähe des Ladegeräts (innerhalb von 10 m) aufgestellt werden.



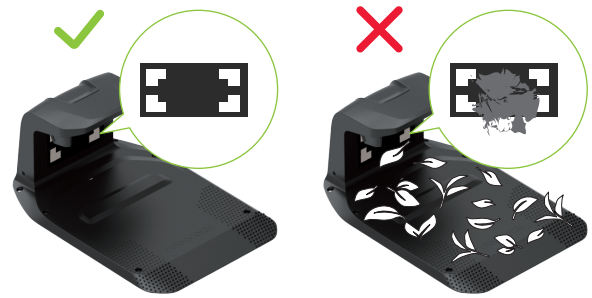
2. Es empfiehlt sich, die Station an einem Ort mit starkem WLAN-Empfang aufzustellen.



3. Es sollten sich keine Hindernisse im Umkreis von 2 Metern um die Ladestation befinden und das Gras in diesem Umkreis sollte nicht höher als 8 cm sein.

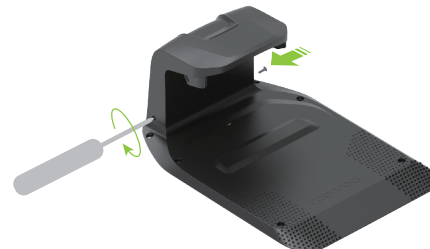


4. Die Andockmarkierungen auf dem Ladeturm sollten sichtbar sein.

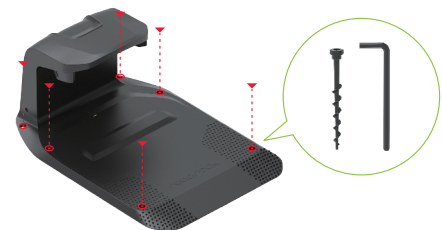


### Die Ladestation installieren

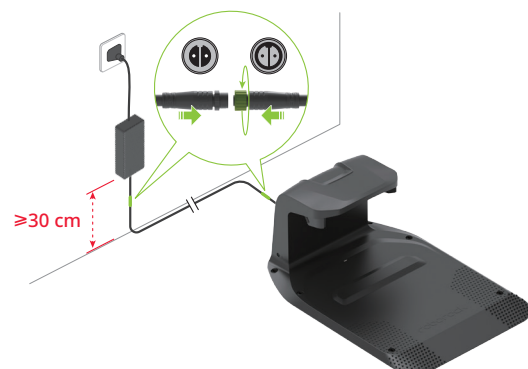
1. Stecke den Ladeturm in die Ladebasisplatte. Ziehe die Schrauben auf beiden Seiten des Ladeturms fest, wie auf dem Bild unten dargestellt.



2. Befestige die Ladebasisplatte mit den mitgelieferten Schrauben und dem Sechskantschlüssel am Boden.



3. Verwende das Verlängerungskabel, um die Ladestation mit dem Ladegerät zu verbinden. Du musst den 2-poligen Stecker ausrichten, ihn vollständig einführen und den Sicherungsring festziehen, um das Anschließen fertigzustellen.
4. Schließe das Ladegerät an die Steckdose an.



**Hinweise:**

- Wenn du das Verlängerungskabel abziehen musst, löse zuerst den Sicherungsring und ziehe dann den Stecker heraus.
- Das Ladegerät sollte mindestens 30 cm über dem Boden stehen, damit es nicht nass wird und keine Feuchtigkeit eindringt.
- Schließe das Gerät an eine Steckdose im Haus oder an eine wasserdichte Steckdose im Freien an.

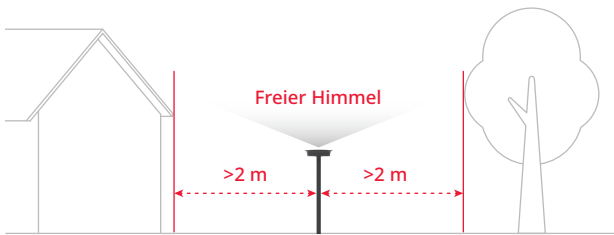
5. Wenn alles ordnungsgemäß eingerichtet ist, leuchtet die Anzeige an der Ladestation grün.



## Die RTK-Referenzstation installieren

### Eine geeignete Stelle finden

Die RTK-Referenzstation übermittelt hochpräzise Ortungssignale an den Mähroboter. Für einen stabilen Signalempfang solltest du die RTK-Referenzstation in einem offenen Bereich und mindestens 2 Meter von Wänden oder Zäunen entfernt installieren.

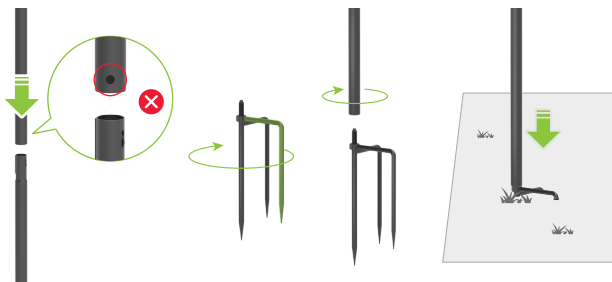


⚠ Bei Sturm oder starkem Wind müssen alle Teile der RTK-Referenzstation gesichert werden.

### Die RTK-Referenzstation installieren

⚠ Der Dreiecks-Erdanker kann Verletzungen verursachen. Gehe vorsichtig damit um.

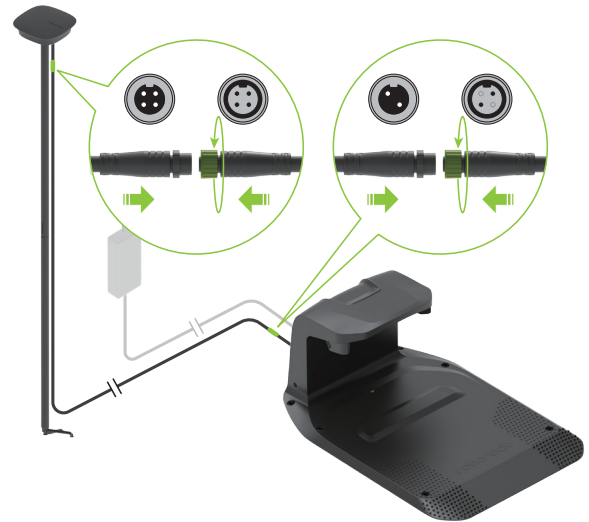
1. Montiere die beiden Montagepfosten.
2. Ziehe den Dreiecks-Erdanker fest, wie in der Abbildung dargestellt.
3. Schraube den Montagepfosten an den Dreiecks-Erdanker, bis er fest angezogen ist.
4. Stecke den Montagepfosten fest in den Boden und achte darauf, dass er gerade steht.



5. Führe die GNSS-Antenne in den Montagepfosten ein und fixiere sie mit einer Schraube.

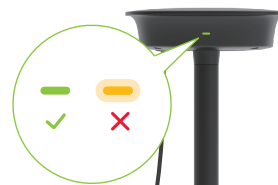


6. Verbinde die GNSS-Antenne mithilfe des RTK-Verlängerungskabels mit der Ladestation, wie auf der Abbildung dargestellt.

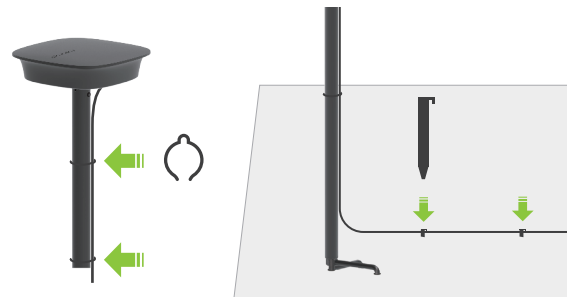


**Hinweis:** Um das Verlängerungskabel abzuziehen, muss zuerst der Sicherungsring gelöst und dann der Stecker herausgezogen werden.

7. Wenn alles ordnungsgemäß funktioniert, leuchtet die Anzeige an der RTK-Referenzstation dauerhaft grün.



8. Befestige das Verlängerungskabel mit den mitgelieferten Kabelklemmen am Montagepfosten und fixiere diesen mit Haken fest im Boden. Achte darauf, dass die Haken vollständig in den Boden gesteckt sind.



⚠ Um einen guten Satellitenempfang zu gewährleisten, solltest du die RTK-Referenzstation nicht bewegen, während der Mähroboter läuft, und keine Gegenstände auf oder über der Antenne platzieren.

## Erstes Aufladen des Mähroboters

Es wird empfohlen, den Mähroboter vor dem ersten Einsatz vollständig aufzuladen, um eine optimale Akkuleistung zu gewährleisten. Stelle den Mähroboter auf die Ladestation und achte darauf, dass die Ladekontakte am Mähroboter und an der Station genau aufeinander liegen. Bei erfolgreicher Verbindung pulsiert die Anzeige an der Station grün.

DE



## Den Arbeitsbereich festlegen

⚠ Bitte folge dem Mähroboter während des Kartierungsvorgangs. Halte stets das Gleichgewicht und einen sicheren Stand, vor allem an Hängen. Geh langsam und renne nicht, während du den Mähroboter bedienst.

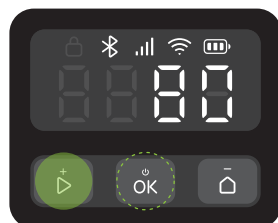
1. Stelle sicher, dass der Mähroboter eingeschaltet ist und WLAN und Bluetooth verbunden sind.
2. Vor Beginn der Kartierung muss der Rasenbereich sorgfältig überprüft und der Arbeitsbereich klar abgegrenzt werden. Sobald du den Bereich festgelegt hast, musst du einfach nur den Kartierungsanweisungen in der App folgen.
3. Der Mähroboter fährt die Begrenzung des Bereichs ab und zeichnet die Karte entsprechend auf.

## Bereit zum Mähen

⚠ Achte immer darauf, dass dein Mähroboter nur im kartierten Arbeitsbereich betrieben wird.

## Mähen starten

Drücke auf und dann auf , um den Mähvorgang zu starten. Alternativ kannst du das Mähen auch über die App starten.



## Pausieren

Drücke auf , um den Mähroboter zu pausieren, oder halte ihn über die App an.

**Hinweis:** Die Taste hat Vorrang vor allen anderen Befehlen. Wenn du am Mähroboter auf drückst, kannst du das Mähen nur fortsetzen, indem du auf dem Bedienfeld auf drückst und dann mit bestätigst.

## Mähen fortsetzen

Drücke auf und bestätige mit am Bedienfeld oder setze das Mähen über die App fort.

In den folgenden Situationen kann der Mähvorgang des Mähroboters nur durch Drücken von und anschließender Bestätigung mit fortgesetzt werden:

- Der Mähroboter wurde durch Drücken angehalten.
- Der Mähroboter war schief oder wurde angehoben.



## Zum Aufladen zurückkehren

Du kannst den Mähroboter zur Ladestation zurückschicken, indem du auf drückst und mit bestätigst. Alternativ kannst du dies auch über die App tun.

**Hinweis:** Zum Schutz deines Rasens solltest du ihn nicht mähen, während die Sprinkleranlage in Betrieb ist.



## Wartung

⚠ Trage bei der Wartung stets geschlossenes Schuhwerk und lange Hosen. Die Arbeit in Sandalen oder barfuß ist strikt verboten.

Um eine gute Mähleistung beizubehalten und die Lebensdauer deines Mähroboters zu verlängern, solltest du ihn wöchentlich überprüfen und warten.

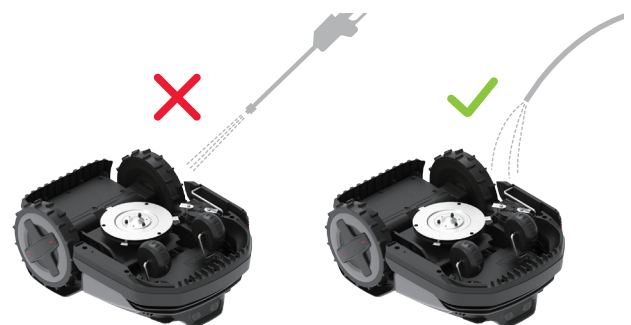
## Reinigung

- ⚠ Verwende kein Benzin, Alkohol oder andere ätzende Lösungsmittel, um Teile des Produkts zu reinigen.
- ⚠ Spüle die Unterseite des Mähroboters nicht mit einem Hochdruckreiniger ab, der mehr als 12,0 MPa Druck hat.

Reinige den Mähroboter regelmäßig (nach Bedarf), um Schmutz und Rasenschnitt von den Rädern, Kameras und Scheiben zu entfernen.

Stelle vor der Reinigung sicher, dass:

- Der Mähroboter ausgeschaltet ist.
- Die Schrauben der Fachabdeckung fest angezogen sind, damit der Mähroboter dicht ist.



## Oberer Teil

Entferne angesammelten Schmutz mit einem Schlauch, einem Tuch oder einer Bürste.

## Binokulare Kamera

Überprüfe regelmäßig das Kameraobjektiv und reinige es mit einem weichen, trockenen Tuch. Ein sauberes Objektiv ist entscheidend für optimale Sicht und Leistung.

## Ladekontakte

Reinige die Ladekontakte am Mähroboter mit einem weichen Tuch.



**Hinweis:** Die Kontakte müssen vollständig trocken sein, bevor du den Mähroboter neu startest.

## Unterer Teil

⚠ Trage zum Schutz Arbeitshandschuhe.

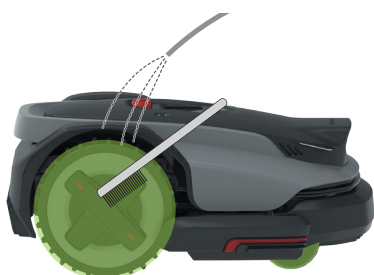
Drehe den Mähroboter vorsichtig auf einer weichen Oberfläche um. Entferne Rückstände und Rasenschnitt mit Bürsten oder einem Wasserschlauch. Reinige die Scheibe und das Gehäuse gründlich. Drehe die Scheibe und die Messer, um zu überprüfen, ob alles richtig funktioniert. Entferne alle Rückstände, um den Messerteller nicht zu beschädigen.



**Hinweis:** Berühre die Messer nicht mit den Händen.

## Räder

Entferne Schlamm und Rasenschnitt mit Bürsten und einem Wasserschlauch, um eine gute Bodenhaftung des Mähroboters zu gewährleisten.



## Ladestation

⚠ Zieh den Stecker der Ladestation aus der Steckdose, bevor du sie reinigst.

Wische die Ladekontakte und den Schmutz auf den Andockmarkierungen mit einem Tuch ab. Spritze die Ladebasisplatte mit einem Schlauch ab.



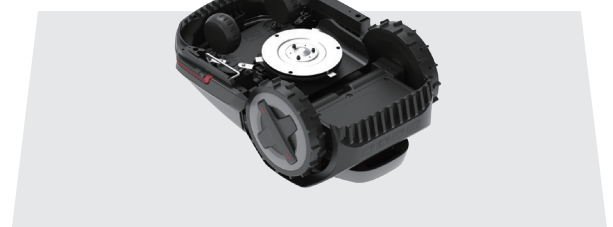
**Hinweis:** Die Kontakte müssen vollständig trocken sein, bevor du den Mähroboter neu startest.

## Ersatz

### Messer

- ⚠ Sei beim Auswechseln der Messer vorsichtig und trage dabei immer Handschuhe.
- ⚠ Achte darauf, dass alle Messer und Schrauben ersetzt werden. Die Schrauben dürfen niemals wiederverwendet werden, da dies zum Ablösen des Messers und zu schweren Verletzungen führen kann.

1. Schalte den Mähroboter aus.
2. Drehe den Mähroboter vorsichtig auf einer weichen Oberfläche um.



3. Bei den Messern des Mähroboters werden die Schraubenlöcher an der Gleitplatte mit den Messerschrauben ausgerichtet. Die Schrauben werden dann mit einem Schraubendreher gelöst und die alten Messer entfernt. Bei den Messern des PreciEdge-Moduls werden die Schrauben einfach mit einem Schraubendreher gelöst und die alten Messer werden entfernt. Vorsicht mit den scharfen Kanten.
4. Bei den Messern des Mähroboters müssen die Schraubenlöcher der Gleitplatte mit denen an den Messern und am Messerteller übereinstimmen. Dann werden die neuen Messer mit neuen Schrauben festgezogen. Für die Klingen am PreciEdge-Modul werden einfach die neuen Klingen festgezogen.

⚠ Zum Entfernen oder Einsetzen des Messers darf auf keinen Fall ein Akkuschauber verwendet werden.



5. Vergewissere dich, dass die Messer fest sitzen und sich frei drehen können.
6. Wenn sich die Messer nicht frei drehen lassen, lockere die Schrauben, stell den Winkel der Messer richtig ein und ziehe die Schrauben dann wieder fest. Stelle vor dem Gebrauch sicher, dass sich die Messer frei drehen können.



**Hinweis:** Es wird empfohlen, die Messer alle 1 bis 2 Monate nach der Installation auszutauschen.

## Akku

Es wird empfohlen, den Akku des Mähroboters alle zwei Jahre zu ersetzen. Tausche den Akku nicht selbst aus. Wende dich dafür an unseren Kundendienst oder Händler.

## Langzeitlagerung

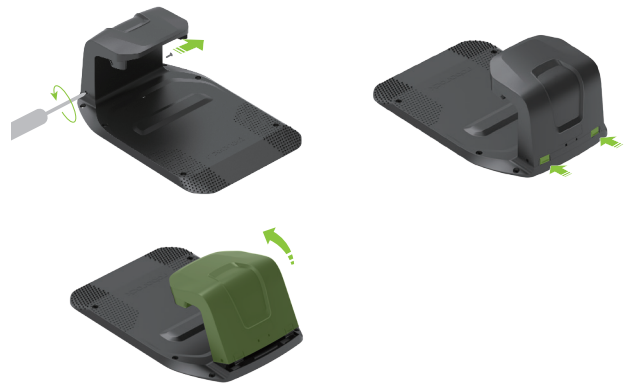
Wenn der Mähroboter über einen längeren Zeitraum nicht benutzt wird (z. B. im Winter, wenn das Gras nicht wächst, oder aus anderen Gründen), sind folgende Schritte zu beachten:

### Mähroboter

1. Lade den Mähroboter vor der Langzeitlagerung auf 50-70 % auf. Lade den Akku nach 12 Monaten wieder auf, wenn er weiterhin gelagert wird, und danach jährlich.
2. Schalte den Mähroboter aus.
3. Reinige ihn gründlich.

### Station

1. Ziehe das Ladegerät aus der Steckdose.
2. Trenne die Verlängerungskabel von der Station.
3. Trenne den Ladeturm von der Ladebasisplatte und lagere ihn an einem trockenen, gut belüfteten Ort im Innenbereich.



**Hinweis:** Es wird empfohlen, die Ladebasisplatte in ihrer ursprünglichen Position zu belassen. Wenn du sie bewegst, muss die Kartierung des Arbeitsbereichs erneut vorgenommen werden.

## Neustart nach Langzeitlagerung

Wenn du den Mähroboter nach einer längeren Lagerung wieder in Betrieb nehmen möchtest, führe bitte die folgenden Schritte aus:

1. Stelle sicher, dass die Ladestation und das Zubehör sauber sind und keine Oxidation aufweisen. Sollten Anzeichen einer Oxidation vorliegen, wende dich bitte an deinen Roborock-Händler oder den Kundendienst.
2. Unter „Vorbereitung und Installation > Die Ladestation installieren“ erfährst du, wie du den Ladeturm montierst und das Ladegerät anschließt.
3. Schalte den Mähroboter ein und überprüfe, ob er mit der App verbunden ist.

## Fehlerbehebung

Solltest du Probleme mit deinem Mähroboter haben, lies dir die FAQ oder die Artikel zu Fehlern unter <https://garden-support.roborock.com> oder im entsprechenden Bereich der Roborock-App durch.

# Technische Daten

DE

Allgemeine Informationen	Name	S108	S115
	Modell	RRTROBUP	RRTR1BUP
	Empfohlene Mähfläche	800 m <sup>2</sup>	1500 m <sup>2</sup>
	Nettogewicht (inklusive Akku)	13,4 kg	13,6 kg
Parameter	Schnittbreite	22 cm	
	Schnitthöhe	20-60 mm	
	Drehzahl des Antriebsmotors	0,4 m/s (täglich) 0,6 m/s (effizient)	
	Drehzahl des Messermotors	2600/min	
Geräuschemissionen	Gemessener Schalleistungspegel, LWA	60 dB (A)	
	Unsicherheiten beim Schalleistungspegel, KWA	3 dB (A)	
	Schalldruckpegel, LpA	52 dB (A)	
	Unsicherheiten beim Schalldruck, KpA	3 dB (A)	
Arbeitsbedingungen	Temperatur	Betriebstemperatur: 0-45 °C; 10-35 °C empfohlen Lagertemperatur: -20-55 °C; 10-35 °C empfohlen	
	IP-Schutzart	Gehäuse des Mähroboters und Ladestation: IPX6 RTK-Referenzstation: IPX5 Ladegerät: IP67	
Frequenzbereich der Konnektivität	Bluetooth®	2400-2483,5 MHz	
	WLAN	2,4 GHz: 2400-2483,5 MHz 5 GHz Subband 3: 5470-5725 MHz 5 GHz Subband 4: 5725-5850 MHz	
	LoRa	EU: 863-870 MHz AU: 915-928 MHz	
Max. Hochfrequenzleistung	Bluetooth®	≤10 dBm	
	WLAN	2,4 GHz: ≤20 dBm 5 GHz Subband 3: ≤20 dBm 5 GHz Subband 4: ≤14 dBm	
	LoRa	EU: ≤14 dBm AU: ≤20 dBm	
Akku	Akku-Typ	Lithium-Ionen-Akku	
	Nennspannung	21,6 V <sup>nom</sup>	
	Nennkapazität	4,6 Ah	6 Ah
	Akkuladestrom	3 A Max.	4 A Max.
	Temperatur	Ladetemperatur: 4-45 °C; 10-35 °C empfohlen Lagertemperatur: -20-55 °C; 10-35 °C empfohlen	
Ladestation	Eingangsspannung	32 V <sup>nom</sup>	
	Eingangsstrom	2,82 A	3,75 A
	Ausgangsspannung	32 V <sup>nom</sup> /5,2 V <sup>nom</sup>	
	Ausgangsstrom	2,5 A/1 A	3,2 A/1 A
Ladegerät	Modell	TZAL02	TZAL01
	Eingangsspannung	100-240 V~	
	Ausgangsspannung	32 V <sup>nom</sup>	
	Ausgangsstrom	2,82 A	3,75 A
RTK-Referenzstation	Modell	MBS00RR	
	Eingangsspannung	5,2 V <sup>nom</sup>	
	Eingangsstrom	1 A	

# EU-Konformitätserklärung

Hiermit erklärt Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd., dass dieses Gerät die Maschinenrichtlinie 2006/42/EG erfüllt. Den vollständigen Text der EU-Konformitätserklärung findest du unter folgender Internetadresse:

<https://garden.roborock.com/eu/policy/article/compliance>

DE

Name des Herstellers	Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd.
Adresse	Room 508, Building C, No.112 GLP I-Park, Sutong Road, Suzhou Industrial Park District, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China
Name des bevollmächtigten Vertreters	Roborock International B.V.
Adresse	Strawinskylaan 3051, Atrium, 1077ZX Amsterdam

**Hiermit erklären wir, dass diese Konformitätserklärung unter der alleinigen Verantwortung der Firma Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd. ausgestellt wird und dass die Produkte:**

Produktbeschreibung	Mähroboter
Typ(Modell) Bezeichnung(en)	RRTR0BUP/RRTR1BUP
Seriennummer	RXXXXXXXXXXXX („X“ steht für einen beliebigen Buchstaben von A bis Z außer O und I, „Y“ steht für eine beliebige Zahl von 0 bis 9)

**den Bestimmungen der folgenden EU-Richtlinien entsprechen und durch Tests überprüft wurden:**

Maschinenrichtlinie 2006/42/EG	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
--------------------------------	---

## Verantwortlich für diese Erklärung:

**Gedruckter Name:** Dollar Qian

**Stelle/Titel:** Zertifizierungsmanager

**Unterschrift:** *Dollar Qian*

**Ausstellungsdatum:** 2025-10-20

**Ausstellungsort:** Room 508, Building C, No.112 GLP I-Park, Sutong Road, Suzhou Industrial Park District, Suzhou City, Jiangsu Province, P.R. China