

Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing.

Dit is een meertalige handleiding die is opgesteld met Engels als basistaal. In geval van verschillen tussen de Engelse en andere taalversies, is de Engelse versie doorslaggevend.

Afbeeldingen dienen uitsluitend ter illustratie en geven mogelijk geen exacte weergave van het product.

Nederlands

NL

RockMow Z1 Series

Gebruikershandleiding voor robotmaaier

Lees deze gebruikershandleiding zorgvuldig door voordat u dit product gebruikt en bewaar deze op een veilige plaats voor toekomstig gebruik.

Inhoud

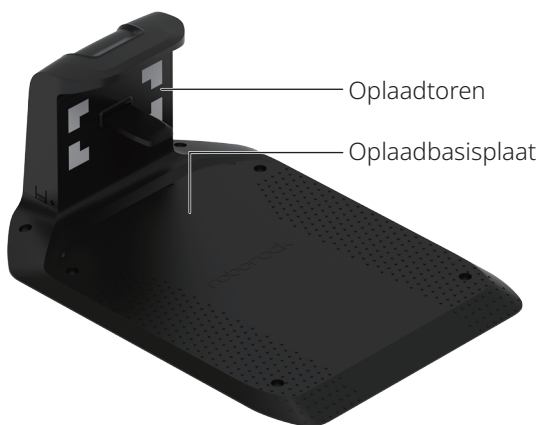
057	Productoverzicht
062	Vorbereiding en installatie
064	Klaar om te maaien
064	Onderhoud
066	Langdurige opslag
066	Probleemoplossing
067	Technische gegevens
068	EU-conformiteitsverklaring

Productoverzicht

- ⚠ De messen zijn al op de onderkant van de robotmaaier gemonteerd. Bij het opheffen van een robotmaaier moet u altijd beschermende handschoenen dragen en ervoor zorgen dat de messen naar buiten zijn gericht.
- ⚠ Om beknelling te voorkomen, moet u uw handen uit de buurt houden van openingen in de robotmaaier terwijl u deze verplaatst.



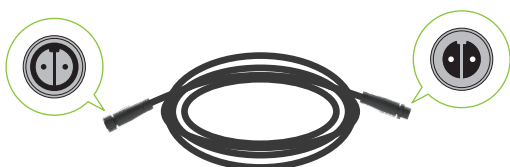
Robotmaaier



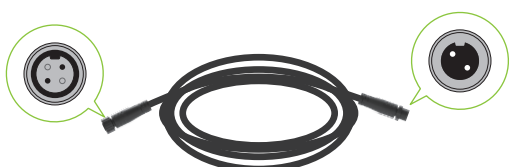
Oplaadstation



Batterijlader

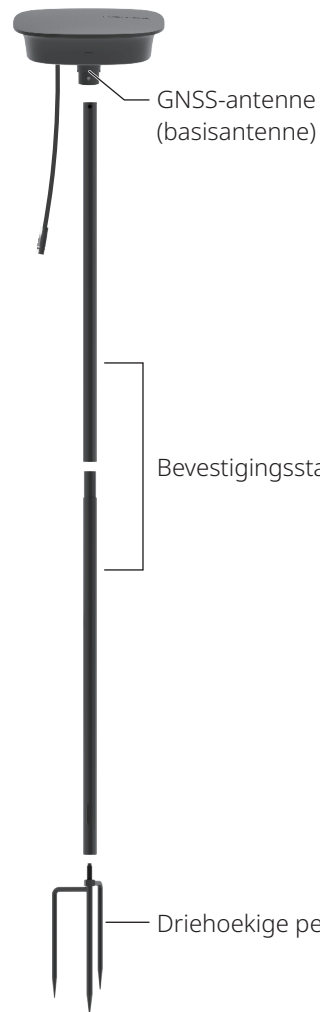


Verlengkabel voor batterijlader



RTK-verlengkabel

T × 1
Schroef



RTK-referentiestation

GNSS-antenne
(basisantenne)

Bevestigingsstangen

Driehoekige pen



Inbussleutel



Schroeven voor
oplaadstation



Pennen voor
verlengkabel



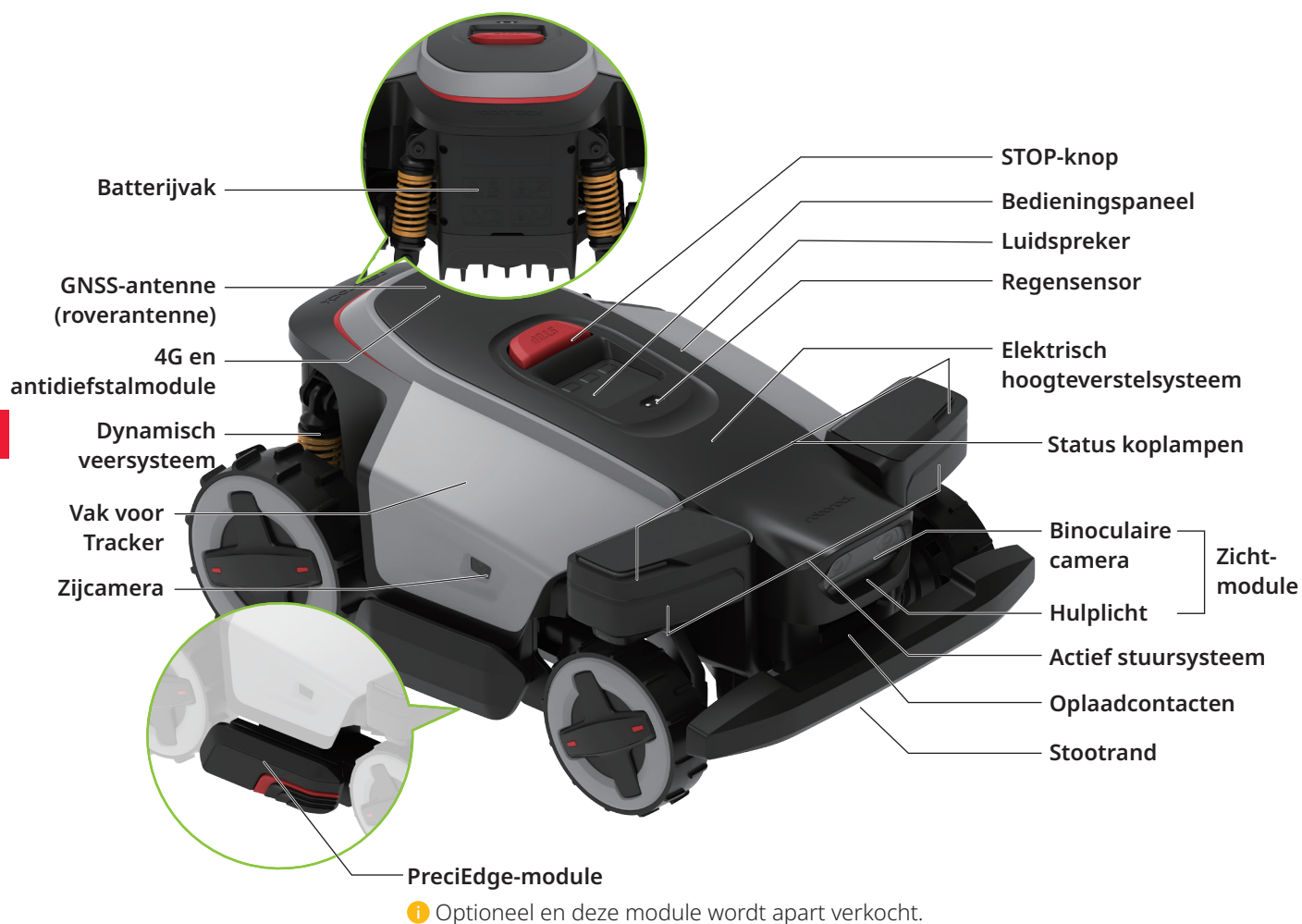
Kabelklemmen



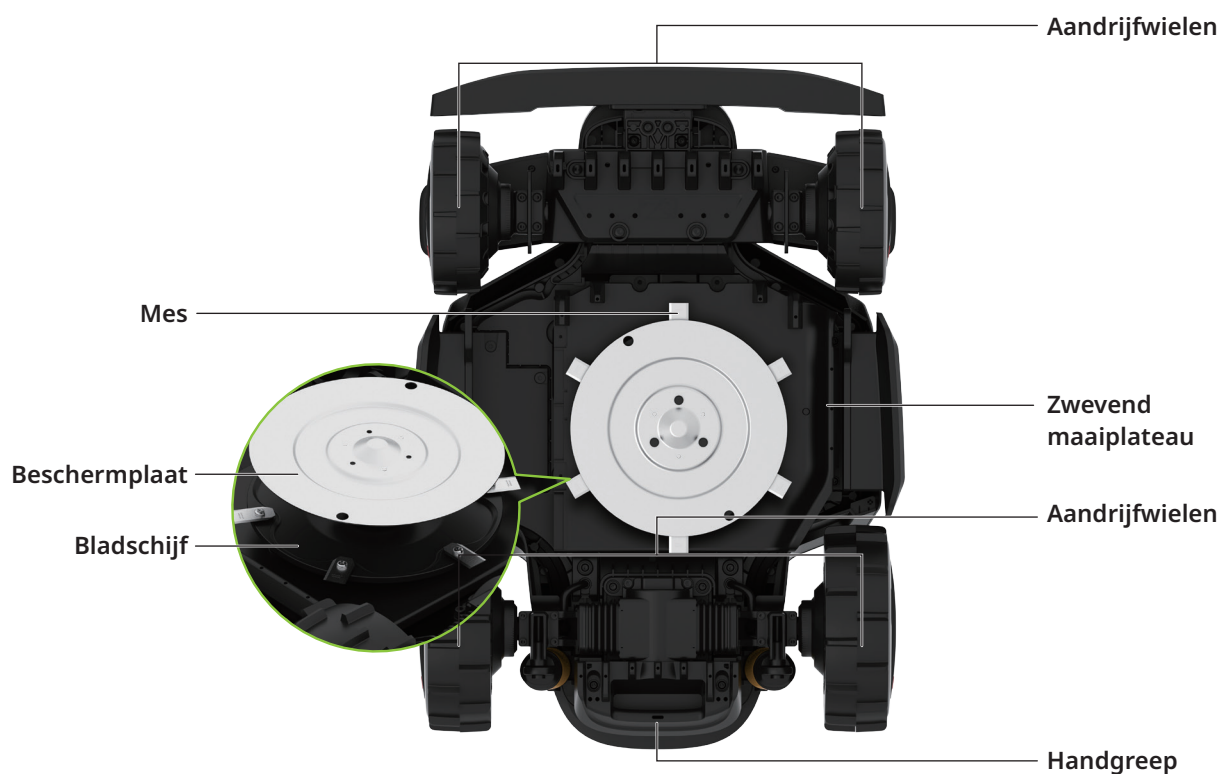
Reservemessenset

NL

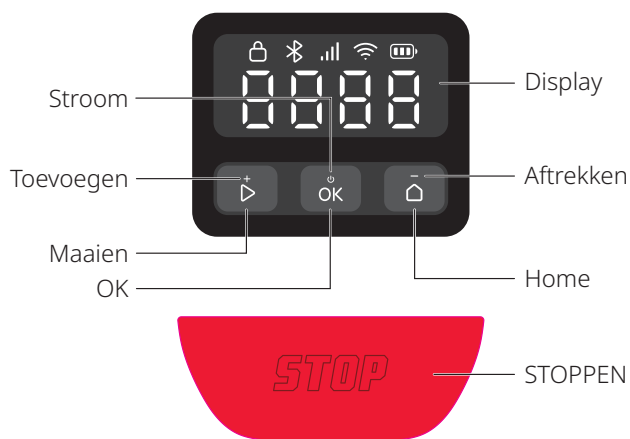
Robotmaaier (bovenaanzicht)



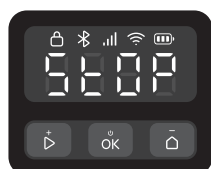
Robotmaaier (onderaanzicht)



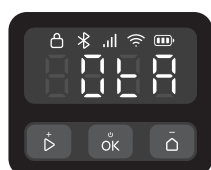
Gebruikersinterface



Pictogram en display	Beschrijving
	Batterijniveau
	4G - Aan: 4G beschikbaar - Uit: Geen signaal - Knipperend: Foutmelding 4G en antidiefstalmodule
	WiFi - Aan: Verbonden - Uit: Geen signaal/niet verbonden - Knipperend: Wachten op WiFi-verbinding - Knippert snel: Verbinding maken
	Bluetooth - Aan: Verbonden - Uit: Losgekoppeld
	Vergrendelen - Aan: Robotmaaier vergrendeld/kinderslot ingeschakeld - Uit: Robotmaaier ontgrendeld/ kinderslot uitgeschakeld



STOPPEN
Robotmaaier gestopt.



OTA
Over-the-air (OTA) updates.

Pictogram en display	Beschrijving
	Foutcode Een dergelijke code geeft aan dat er een fout is opgetreden in de robotmaaier. Raadpleeg het artikel 'Foutmelding' op https://garden-support.roborock.com of de sectie over de Roborock-app voor oplossingen.
	In-/uitschakelen De buitenste segmenten draaien met de klok mee in een continue lus.
	Opladen Het display toont het batterijniveau in cijfers.
	Maaien/In kaart brengen/ Terugkeren De vier cijfers vormen een patroon zoals weergegeven in het diagram. Elk segment van het patroon licht opeenvolgend op. Zodra het volledige patroon wordt weergegeven, wordt de reeks herhaald.
	SCHUIN HOUDEN Robotmaaier schuin.
	OPHEFFEN Robotmaaier opgeheven.

Bediening

Bediening	Beschrijving
In-/uitschakelen	Houd 3 seconden ingedrukt.
Begin met maaien	Druk op en bevestig met .
Stop de robotmaaier	Druk op .
Stuur de robotmaaier terug naar het oplaadstation	Druk op en bevestig met .
Kinderslot inschakelen	Houd 5 seconden ingedrukt.

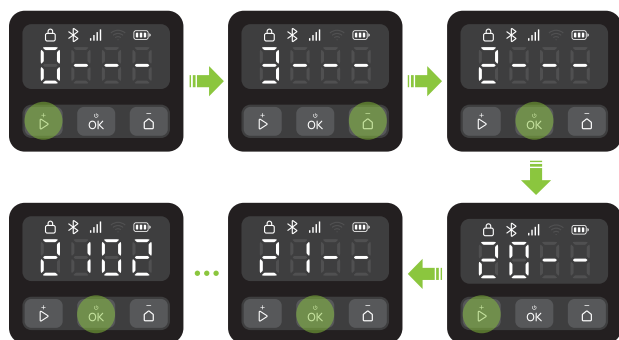
Bediening	Beschrijving
Robotmaaier ontgrendelen/ kinderslot uitschakelen	Druk op een willekeurige knop en voer vervolgens de PIN-code in.
De robotmaaier koppelen	Houd en tegelijkertijd 3 seconden ingedrukt.
Fabrieksinstellingen terugzetten	Houd , en tegelijkertijd 10 seconden ingedrukt en voer de PIN-code in.
De robotmaaier opnieuw starten	Houd 10 seconden ingedrukt.

NL

Zo voert u de PIN-code in

Voer de PIN-code in om de robotmaaier te ontgrendelen voordat u hem bedient. De standaardcode is 0000, u kunt de code via de app wijzigen. Druk op of om het nummer te verhogen of te verlagen en druk op om elk cijfer te bevestigen.

Opmerking: Bewaar de PIN-code zorgvuldig en maak deze niet bekend aan anderen.



Indicatoren op oplaadstation en RTK-referentiestation

Indicatorpositie	Indicatorstatus	Beschrijving
Oplaadstation	Continu groen	Robotmaaier niet opgeladen.
	Groen pulserend	De robotmaaier wordt opgeladen.
	Continu rood	Fout bij oplaadstation.
	/ Uit	• Robotmaaier volledig opgeladen. • Fout in het circuit.

Indicatorpositie	Indicatorstatus	Beschrijving
RTK-referentiestation	Continu groen	Sterk RTK-signaal.
	Oranje pulserend	Slecht RTK-signaal.
	Snel knipperend oranje	Op zoek naar signaal.
	Snel rood pulserend	Fout opgetreden.

Status koplampen

Lichte kleur	Lichteffect	Beschrijving
Wit	/ Uit	• De robotmaaier wordt opgeladen. • De robotmaaier staat klaar buiten het station.
	Vloeiend	In-/uitschakelen.
	Snel pulserend	OTA aan het updaten.
	Traag pulserend	Robotmaaier gepauzeerd.
Blauw	Continu	• In kaart brengen. • Maaien. • Terug naar opladen.
	Traag pulserend	Wachten op verbinding.
	Snel pulserend	Verbinding maken.
	Rood	Foutcode.

Sensoren

Sensor	Beschrijving
Binoculaire camera aan de voorkant en dubbele zijcamera's	Neemt waar in de omgeving, voert verschillende acties uit in reactie op verschillende objecten voor de camera en voert fusie-algoritmen uit met andere sensoren. Met twee extra zijcamera's krijgt de robotmaaier een breder gezichtsveld, waardoor hij plotselinge obstakels kan detecteren en bochten kan maken zonder dode hoeken, voor een veiligere en betrouwbaardere werking.
GNSS-antenne	Gebruikt GNSS voor nauwkeurige plaatsbepaling, waardoor de robotmaaier zijn locatie nauwkeurig kan bepalen.

Zo werkt het

Uw robotmaaier kan automatisch schakelen tussen maaien en opladen. Er is geen grensdraad nodig om het werkgebied af te bakenen, door het centimeternauwkeurige RTK-positioneringssysteem en slimme in kaart brengen met camera's (een binoculaire camera aan de voorkant en dubbele zijcamera's). Met een multi-sensor fusie-algoritme en een groot detectiebereik navigeert de robotmaaier op intelligente wijze door hoeken en vermijdt hij veilig obstakels.

Automatisch docken

De robotmaaier keert automatisch terug naar het oplaadstation wanneer de stroom bijna op is. Na een tijdje opladen gaat de robotmaaier weer verder met maaien.

De hele dag maaien

Door het hulplicht van de camera kan de robotmaaier 's nachts werken. U kunt de robotmaaier ook wildvriendelijk instellen via de app.

Schema

U kunt uw maaischema in de app instellen, en de robotmaaier werkt automatisch volgens dit schema.

Maaihoogte

Voordat u begint met maaien, moet u ervoor zorgen dat uw gras niet langer is dan uw standaard onderhoudshoogte. De robotmaaier heeft meerdere instelbare maaihoogtes.

Geplande route

De robotmaaier volgt een parallelle route die wordt gegenereerd door een routeringsalgoritme, waardoor de efficiëntie toeneemt en gebruikers meer tijd overhouden om van hun gazon te genieten.

Slimme obstakelvermijding

Met zijn binoculaire camera en zijcamera's kan de robotmaaier verschillende soorten objecten detecteren en identificeren, dienovereenkomstig verschillende routes uitvoeren en een balans vinden tussen veiligheid en maaidekking.

Aanpassing aan verschillende obstakels en terreinen

De robotmaaier is uitgerust met een vierwielaandrijving en een dynamisch veersysteem, waardoor hij beter kan klimmen, obstakels beter kan nemen en stabiel rijdt op oneffen terrein, voor consistente maaiprestaties.

Actief stuursysteem

Met een voorwielbesturingssysteem beschikt de robotmaaier over een zero-turn-functie voor wendbare bewegingen, waardoor het gazon efficiënt kan worden gemaaid (zelfs op een helling) en schade aan het gazon wordt beperkt.

Regensensor en regenvertraging

De robotmaaier is IPX6-gecertificeerd waterbestendig en geschikt voor gebruik buitenshuis. Het is echter mogelijk dat het maaien van nat gras niet de beste resultaten oplevert. De robotmaaier is uitgerust met een regensensor die regen detecteert en de robotmaaier vertelt om te stoppen met maaien en terug te keren naar zijn oplaadstation. Daarna begint het maaien opnieuw na een regenvertragingstijd (standaard 180 min). U kunt de instelling van de regenvertragingstijd via de app wijzigen.

Zwevend maaiplateau

Door het zwevende maaiplateau kan de robotmaaier zich dynamisch aanpassen aan veranderingen in het terrein, waardoor een gelijkmatiger en consistentere maaieresultaat op ongelijkmatige oppervlakken wordt verkregen.

U hoeft geen gemaaid gras te verzamelen

Het korte gemaaid gras dat achterblijft, hoeft niet te worden geharkt of verzameld, omdat het als natuurlijke mest voor uw gazon dient.

PreciEdge-module

 Deze module moet apart worden aangeschaft

Door het innovatieve ontwerp met twee messen kan de robotmaaier dicht bij muren maaien, waardoor u minder vaak handmatig hoeft te randen.

Diefstalbeveiliging

De robotmaaier is uitgerust met een ingebouwd hoog alarm en een 4G en antidiefstalmodule. Het bevat ook een vakje voor een tracker waarin u een tracker kunt installeren (wordt apart verkocht).

Vorbereiding en installatie

De app voorbereiden

1 Download de app

Scan de QR-code om de Roborock-app te installeren.



2 Bereid uw telefoon voor

Voordat u verdergaat, moet u ervoor zorgen dat Bluetooth op uw telefoon is ingeschakeld. Dit is essentieel voor het vinden en koppelen van uw robotmaaier tijdens het installatieproces.

3 De robotmaaier verbinden

1. Houd **OK** 3 seconden ingedrukt om de robotmaaier in te schakelen en voer de PIN-code in. De standaardcode is 0000.
2. Open de Roborock-app.
3. Scan de QR-code op de robotmaaier via de app of houd de knoppen **▶** en **⏻** tegelijkertijd 3 seconden ingedrukt om verbinding te maken.

Opmerking:

- Wij raden aan verbinding te maken met een 2,4 GHz WiFi-netwerk.
- Zorg ervoor dat uw robotmaaier zich binnen een Bluetooth-verbindingss bereik (6 m/19,69 ft) bevindt.

Het gazon voorbereiden

Maai uw gazon op de standaard onderhoudshoogte voordat u gaat maaien. Verwijder afval, speelgoed, draden, stenen of andere obstakels. Zorg ervoor dat kinderen en huisdieren uit de buurt van het gazon blijven.

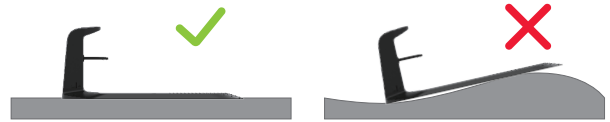


Installeer het oplaadstation

Zoek een geschikte locatie

Het is belangrijk om een geschikte plaats voor het oplaadstation te kiezen, zodat de robotmaaier goed kan worden aangesloten. Zie onderstaande handleiding:

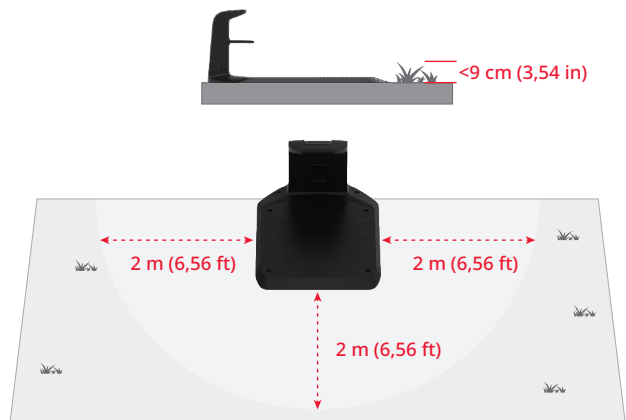
1. Het oplaadstation moet op een vlakke ondergrond in een open ruimte en dicht bij de batterijlader worden geplaatst (binnen 10 m/32,81 ft).



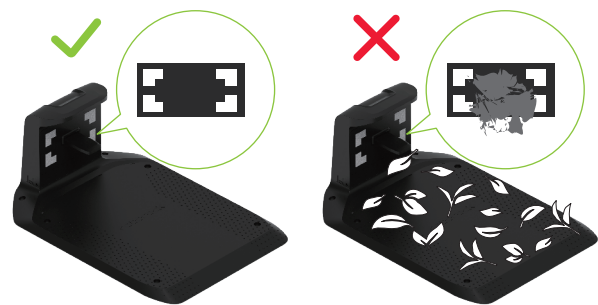
2. Wij raden u aan om het oplaadstation te plaatsen waar het WiFi-sig naal sterk is.



3. Binnen een straal van 2 meter (6,56 ft) rond het oplaadstation mogen zich geen obstakels bevinden en moet het gras minder dan 9 cm (3,54 in) hoog zijn.

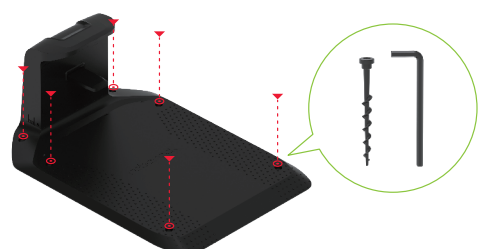


4. De dockingmarkeringen op de oplaadtoren moeten duidelijk zichtbaar zijn.

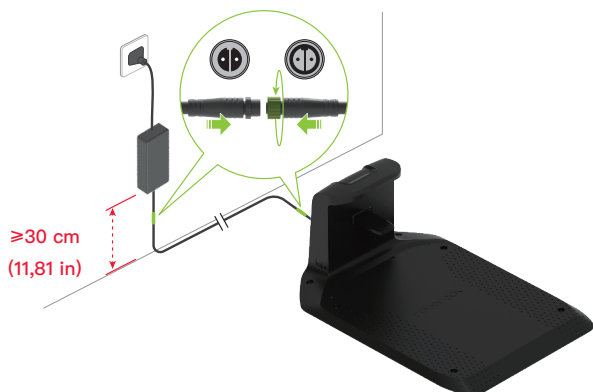


Installeer het oplaadstation

1. Bevestig de oplaadbasisplaat aan de grond met de bijgeleverde schroeven en inbussleutel.



2. Gebruik de verlengkabel om het oplaadstation op de batterijlader aan te sluiten. U moet de 2-pins connector uitlijnen, volledig inschuiven en de vergrendelingsring vastdraaien om de aansluiting te voltooien.
3. Sluit de batterijlader aan op het stopcontact.



Opmerking:

- Als u de verlengkabel moet loskoppelen, maakt u eerst de vergrendelingsring los en trekt u vervolgens de connector eruit.
- Zorg ervoor dat de batterijlader minstens 30 cm (11,81 in) boven de grond staat om schade door water of vocht te voorkomen.
- Steek de stekker van het apparaat in een stopcontact binnenshuis of in een waterdicht stopcontact buitenshuis.

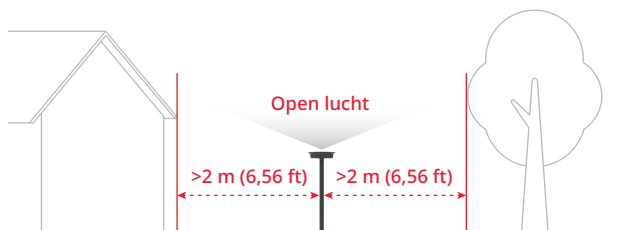
4. Als de instelling juist is, licht de indicator op het oplaadstation groen op.



Installeer het RTK-referentiestation

Zoek een geschikte locatie

Het RTK-referentiestation levert zeer nauwkeurige positioneringssignalen aan de robotmaaier. Voor een stabiele signaalontvangst plaatst u het RTK-referentiestation in een open gebied, minstens 2 meter (6,56 ft) verwijderd van muren of hekken.

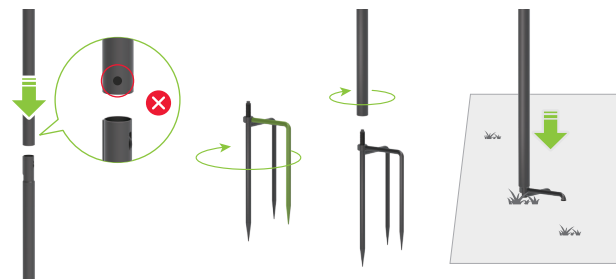


Opmerking: Zet alle onderdelen van het RTK-referentiestation vast voor het geval er storm of harde wind komt.

Installeer het RTK-referentiestation

⚠ De driehoekige pen kan letsel veroorzaken. Ga voorzichtig te werk.

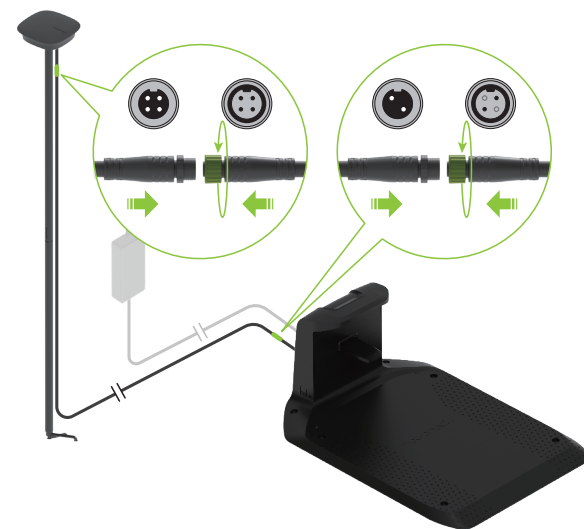
1. Monteer de twee bevestigingsstangen.
2. Draai de driehoekige pen vast zoals op de afbeelding.
3. Schroef de bevestigingsstang op de driehoekige pen totdat deze stevig vastzit.
4. Steek de bevestigingsstang stevig in een vlakke ondergrond en zorg ervoor dat hij rechtop blijft staan.



5. Schuif de GNSS-antenne in de bevestigingsstang en zet deze vast met een schroef.

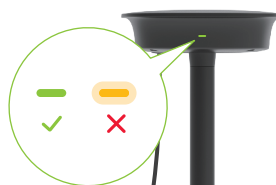


6. Gebruik de RTK-verlengkabel om de GNSS-antenne aan te sluiten op het oplaadstation, zoals weergegeven in de afbeelding.

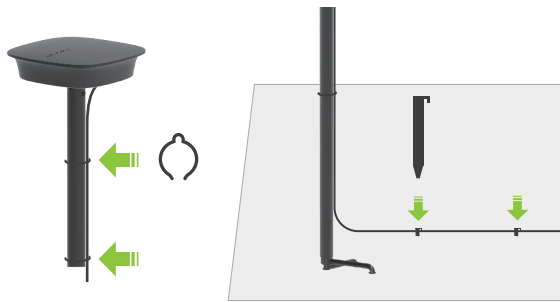


Opmerking: Als u de verlengkabel wilt loskoppelen, draait u eerst de vergrendelingsring los en trekt u vervolgens de connector eruit.

7. Als het RTK-referentiestation goed werkt, blijft de indicator groen branden.



8. Gebruik de bijgeleverde kabelklemmen om de verlengkabel aan de bevestigingsstang te bevestigen en zet hem met pennen aan de grond vast. Zorg ervoor dat de pennen volledig in de grond zijn gestoken.



Opmerking: Om een goede satellietontvangst te behouden, mag u het RTK-referentiestation niet verplaatsen terwijl de robotmaaier in werking is en mag u geen voorwerpen op of boven de antenne plaatsen.

NL

Laad de robotmaaier op voor de eerste keer

We raden aan de robotmaaier volledig op te laden voor het eerste gebruik om optimale prestaties van de batterij te garanderen. Plaats de robotmaaier op het oplaadstation en zorg ervoor dat de oplaadcontacten op zowel de robotmaaier als het oplaadstation goed zijn uitgelijnd. Als de verbinding succesvol is, zal de indicator op het station groen pulseren.



Breng het werkgebied in kaart

- ⚠ Volg de robotmaaier tijdens het in kaart brengen. Behoud altijd balans en stabiliteit, vooral op hellingen. Loop – ren niet – tijdens het gebruik van de robotmaaier.

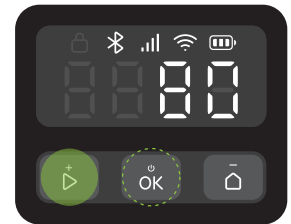
1. Zorg ervoor dat de robotmaaier is ingeschakeld en dat WiFi en Bluetooth zijn verbonden.
2. Voordat u met het in kaart brengen begint, moet u ervoor zorgen dat u het gazongebied zorgvuldig hebt geïnspecteerd en het werkgebied duidelijk hebt afgebakend. Zodra het gebied is gedefinieerd, volgt u de instructies voor het in kaart brengen die in de app worden gegeven.
3. De robotmaaier zal langs de grens van het aangewezen gebied rijden en de kaart dienovereenkomstig registreren.

Klaar om te maaien

- ⚠ Zorg er altijd voor dat uw robotmaaier binnen het aangegeven werkgebied wordt gebruikt.

Begin met maaien

Druk op en bevestig met om het maaien te starten. U kunt ook via de app beginnen met maaien.



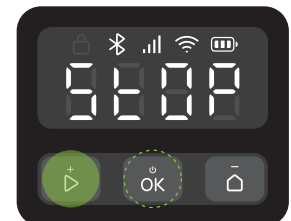
Pauze

Druk op om de robotmaaier te pauzeren of pauzeer hem via de app.

Opmerking: De knop heeft voorrang op alle andere opdrachten. Als u op op de robotmaaier drukt, kunt u het maaien alleen hervatten door op te drukken en daarna te bevestigen met op het bedieningspaneel.

Ga door met maaien

Druk op en bevestig met op het bedieningspaneel of gebruik de app om het maaien te hervatten. In de volgende situaties kan de robotmaaier alleen worden hervat door op te drukken en vervolgens te bevestigen met .

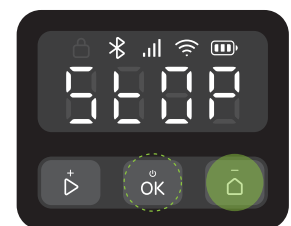


- De robotmaaier werd gestopt door op te drukken.
- De robotmaaier werd gekanteld of opgetild.

Terug naar opladen

U kunt de robotmaaier terugsturen naar het oplaadstation door op te drukken en te bevestigen met of via de app.

Opmerking: Voor de gezondheid van uw gazon raden wij af om te maaien terwijl de sproeiers aan staan.



Onderhoud

- ⚠ Draag tijdens het onderhoud altijd gesloten schoeisel en een lange broek. Sandalen en blote voeten zijn ten strengste verboden.

Om goede maaiprestaties te behouden en de levensduur van uw robotmaaier te verlengen, moet de robotmaaier wekelijks worden geïnspecteerd en onderhouden.

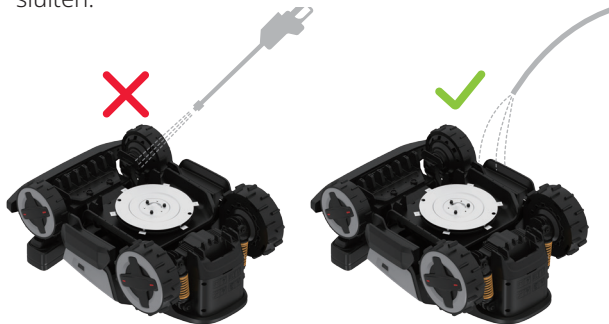
Reinigen

- ⚠ Maak geen gebruik van benzine, alcohol of andere bijtende oplosmiddelen om onderdelen van het product te reinigen.
- ⚠ Spoel de bodem niet af met een hogedrukreiniger met een druk hoger dan 12,0 MPa.

Reinig de robotmaaier regelmatig (indien nodig) om vuil en gemaaid gras van de wielen, camera's, schijven, enz. te verwijderen.

Controleer voor het reinigen of:

- De robotmaaier is uitgeschakeld.
- De schroeven van het deksel van het compartiment volledig zijn vastgedraaid om de robotmaaier af te sluiten.



Bovenkant

Verwijder opgehoopt vuil met een slang, doek of borstel van het actieve stuursysteem, het dynamische veersysteem en andere onderdelen.

Binoculaire camera en zijcamera's

Controleer en reinig de cameralens regelmatig met een zachte, droge doek. Een schone lens is essentieel voor optimaal zicht en optimale prestaties.



Oplaadcontacten

Maak de oplaadcontacten op de robotmaaier schoon met een zachte doek.

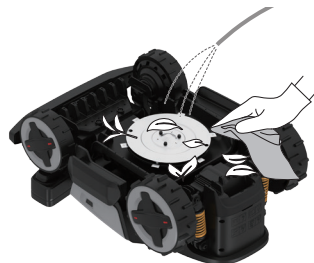


Opmerking: Zorg ervoor dat de contactpunten volledig opgedroogd zijn voordat u de robotmaaier opnieuw start.

Onderste gedeelte

- ⚠ Draag werkhandschoenen ter bescherming.

Draai de robotmaaier voorzichtig om op een zachte ondergrond. Verwijder het vuil en het gras met behulp van borstels of een waterslang. Reinig de schijf en het chassis grondig. Draai de schijf en messen om te controleren of ze goed werken. Verwijder eventueel vuil om beschadiging van de bladschijf te voorkomen.



Opmerking: Zorg ervoor dat u de messen niet met uw handen aanraakt.

Aandrijfwielen

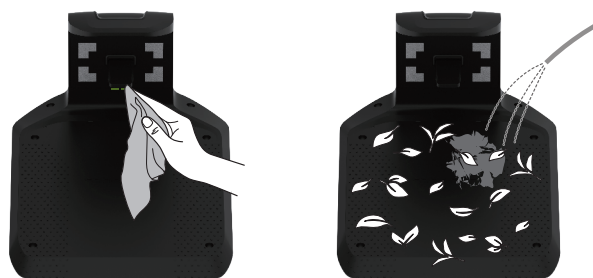
Verwijder modder en gemaaid gras met behulp van borstels en een waterslang om ervoor te zorgen dat de robotmaaier een goede tractie behoudt.



Oplaadstation

- ⚠ Haal de stekker van het oplaadstation uit het stopcontact voordat u het schoonmaakt.

Reinig het vuil op de oplaadcontacten en de dockingmarkeringen met een doek. Reinig de oplaadbasisplaat met een tuinslang.



Opmerking: Zorg dat de contactpunten volledig zijn opgedroogd voordat u de maaier opnieuw start.

Vervangen

Messen

- ⚠ Wees voorzichtig bij het vervangen van de messen en draag altijd handschoenen.
- ⚠ Zorg dat alle messen en schroeven worden vervangen. Gebruik de schroeven nooit opnieuw - als u dat wel doet, kan het mes losraken en ernstig letsel veroorzaken.

1. Schakel de robotmaaier uit.
2. Draai de robotmaaier voorzichtig om op een zachte ondergrond.



3. Lijn de schroefgaten op de beschermplaat uit met de messchroeven, draai vervolgens de schroeven los met een handschroevendraaier en verwijder de oude messen. Let op de scherpe randen.
4. Houd de schroefgaten in de beschermplaat uitgelijnd met die in de messen en de bladschijf, en draai vervolgens de nieuwe messen vast met nieuwe schroeven.

NL

- ⚠ Gebruik nooit een elektrische schroevendraaier om de messen te verwijderen of te installeren.**



5. Zorg ervoor dat de messen stevig vastzitten en vrij kunnen draaien.
6. Als de messen niet vrij kunnen draaien, draait u de schroeven los, past u de hoek van de messen aan en draait u de schroeven weer vast. Controleer voor gebruik of de messen vrij kunnen draaien.



Opmerking: Wij raden u aan om de messen na installatie om de 1-2 maanden te vervangen.

Batterij

De levensduur van de batterij hangt af van hoe vaak de robotmaaier wordt gebruikt, de totale gebruiksduur en hoe de batterij tijdens opslag wordt onderhouden. Vervang de batterij indien nodig. Vervang de batterij niet zelf. Neem contact op met ons aftersalesteam of onze dealer voor hulp.

Langdurige opslag

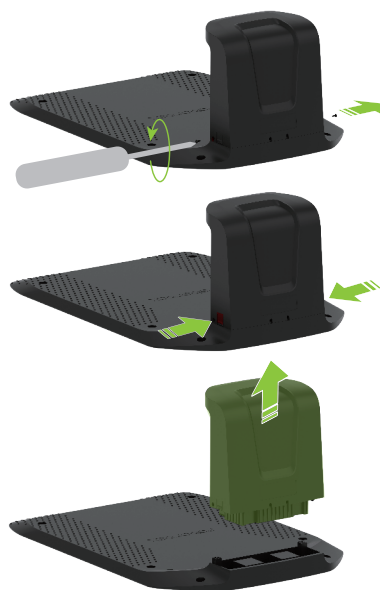
Als de robotmaaier gedurende een langere periode niet gebruikt wordt (bijv. tijdens de winter wanneer het gras in rust is of om andere redenen), volg dan deze stappen:

Robotmaaier

1. Laad de robotmaaier op tot 50-70% voordat u hem voor langere tijd opbergt. Laad hem na 12 maanden op als hij nog opgeslagen is, en daarna eenmaal per jaar.
2. Schakel de robotmaaier uit.
3. Reinig hem grondig.

Station

1. Haal de stekker van de batterijlader uit het stopcontact.
2. Koppel de verlengkabels los van het station.
3. Koppel de oplaadtoren los van de oplaadbasisplaat en bewaar deze op een droge, goed geventileerde plaats binnenshuis.



Opmerking: Wij raden aan om de oplaadbasisplaat in de oorspronkelijke positie te houden. Als het verplaatst is, moet u het werkgebied opnieuw in kaart brengen.

Opnieuw opstarten na langdurige opslag

Om de de robotmaaier terug op te starten na langdurige opslag, volgt u de onderstaande stappen:

1. Zorg ervoor dat het oplaadstation en de accessoires schoon en vrij van oxidatie zijn. Als u tekenen van oxidatie aantreft, neem dan contact op met uw Roborock-dealer of de serviceafdeling.
2. Plaats de oplaadtoren in de oplaadbasisplaat. Draai de schroeven aan beide zijden van de oplaadtoren vast.
3. Sluit de verlengkabels aan, schakel de robotmaaier in en controleer of deze succesvol is verbonden met de app.

Probleemoplossing

Als u problemen ondervindt tijdens het gebruik van uw robotmaaier, raadpleeg dan de FAQ of de artikelen over fouten op <https://garden-support.roborock.com> of in het gedeelte over de Roborock-app.

Technische gegevens

Basisinformatie	Naam	Z115	Z130	Z150
	Model	RRAR0MON	RRAR1MON	RRAR2MON
	Aanbevolen maaiooppervlakte	1500 m ²	3000 m ²	5000 m ²
	Afmetingen (L×B×H)	661×475×294 mm (26,02×18,7×11,57 in)		
	Nettogewicht (inclusief batterij)	21,2 kg (46,74 lbs.)	21,3 kg (46,96 lbs.)	21,5 kg (47,40 lbs.)
Parameter	Maaitijd per volledige oplading	Ong. 55 min	Ong. 85 min	Ong. 110 min
	Maaibreedte	24 cm (9,45 in)		
	Maaihogte	20-70 mm (0,79-2,76 in)		
	Oplaadtijd	Ong. 65 min	Ong. 75 min	Ong. 70 min
	Aandrijfmotorsnelheid	0,45 m/s (1,48 ft/s) (Dagelijks) 0,6 m/s (1,97 ft/s) (Efficiënt)	0,45 m/s (1,48 ft/s) (Dagelijks) 0,6 m/s (1,97 ft/s) (Efficiënt)	0,6 m/s (1,97 ft/s) (Dagelijks) 0,8 m/s (2,62 ft/s) (Efficiënt)
	Mesmotorsnelheid	2500/min		
Geluidsemissies	Gemeten geluidsvermogensniveau, LWA	61 dB (A)	61 dB (A)	63 dB (A)
	Onzekerheden in geluidsvermogen, KWA	3 dB (A)		
	Geluidsdrukkniveau, LpA	53 dB (A)	53 dB (A)	55 dB (A)
	Onzekerheden in geluidsdrukkniveau, KpA	3 dB (A)		
Werkomstandigheden	Temperatuur	Werktemperatuur: 0-45 °C (32-113 °F); 10-35 °C (50-95 °F) aanbevolen Opslagtemperatuur: -20-55 °C (-4-131 °F); 10-35 °C (50-95 °F) aanbevolen		
	IP-classificatie	Maaikop en oplaadstation: IPX6 RTK-referentiestation IPX5 Batterijlader: IP67		
Connectiviteit frequentiebereik	Bluetooth®	2400-2483,5 MHz		
	WiFi	2,4 GHz: 2400-2483,5 MHz 5 GHz Sub-band 3: 5470-5725 MHz 5 GHz Sub-band 4: 5725-5850 MHz		
	LoRa	EU: 863—870 MHz AU: 915—928 MHz		
	LTE	Band 1/3/7/8/20/28A/38/40/41		
	WCDMA	Band 1/8		
	GSM	EGSM900 DCS1800		
Max. radiofrequentievermogen	Bluetooth®	≤10 dBm		
	WiFi	2,4 GHz: ≤20 dBm 5 GHz Sub-band 3: ≤20 dBm 5 GHz Sub-band 4: ≤14 dBm		
	LoRa	EU: ≤14 dBm AU: ≤20 dBm		
	LTE	≤23 dBm		
	WCDMA	≤23 dBm		
	GSM	≤35 dBm ≤32 dBm		
Batterij	Batterijtype	Lithium-ionbatterij		
	Nominale spanning	21,6 V ⁻⁻⁻		
	Nominale capaciteit	6 Ah	7,5 Ah	10 Ah
	Batterij laden stroom	4 A Max.	5 A Max.	7 A Max.
	Temperatuur	Oplaadtemperatuur: 4-45 °C (39,2-113 °F); 10-35 °C (50-95 °F) aanbevolen Opslagtemperatuur: -20-55 °C (-4-131 °F); 10-35 °C (50-95 °F) aanbevolen		
Oplaadstation	Ingangsspanning	32 V ⁻⁻⁻		
	Ingangsstroom	3,75 A	4,69 A	6,56 A
	Uitgangsspanning	32 V ⁻⁻⁻ /5,2 V ⁻⁻⁻		
	Uitgangsstroom	3,2 A/1 A	4 A/1 A	5,8 A/1 A
Batterijlader	Model	TZAL01	TZAM01	TZAH01
	Ingangsspanning	100-240 V~		
	Uitgangsspanning	32 V ⁻⁻⁻		
	Uitgangsstroom	3,75 A	4,69 A	6,56 A
RTK-referentiestation	Model	MBS00RR		
	Ingangsspanning	5,2 V ⁻⁻⁻		
	Ingangsstroom	1 A		

EU-conformiteitsverklaring

Hierbij verklaart Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd. dat deze apparatuur voldoet aan de Machinerichtlijn 2006/42/EG. De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring van overeenstemming is beschikbaar op het volgende internetadres: <https://garden.roborock.com/eu/policy/article/compliance>

Voor informatie over de netwerkkinterfaces die door het product beschikbaar worden gesteld, de diensten die via de netwerkkinterfaces beschikbaar worden gesteld en informatie over externe sensoren, kunt u ook de volgende link raadplegen: <https://garden.roborock.com/eu/policy/article/compliance>

Naam van de fabrikant:	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, P.R. China
Naam van de gemachtigde vertegenwoordiger	Roborock International B.V.
Adres	Strawinskylaan 3051, Atrium, 1077ZX Amsterdam

NL

Hierbij verklaren wij dat deze DoC is afgegeven onder de uitsluitende verantwoordelijkheid van het bedrijf Suzhou ShiRuizhuo Technology Co., Ltd. en dat de producten:

Productbeschrijving	Robotmaaier
Type(model) aanduiding(en)	RRAR0MON/RRAR1MON/RRAR2MON
Serienummer	RXXXXXXXXXX ("X" staat voor elk getal van 0 tot 9 of elke letter van A tot Z)

zijn in overeenstemming met en gecontroleerd door middel van tests op basis van de bepalingen van de volgende EU-richtlijnen:

Machinerichtlijn 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
-----------------------------	---

Verantwoordelijke voor het afleggen van deze verklaring:

Gedrukte naam: Dollar Qian

Functie/titel: Certificeringsmanager

Handtekening: 

Datum van uitgifte: 2025-12-08

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