

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

RockMow Z120 LiDAR

Instrukcja obsługi kosiarki robotycznej

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

Spis treści

114	Przedstawienie produktu
118	Przygotowanie i montaż
120	Przygotowanie do koszenia
120	Konserwacja
122	Długotrwałe przechowywanie
122	Rozwiązywanie problemów
122	Bezpieczeństwo lasera
123	Dane techniczne
124	Deklaracja zgodności UE

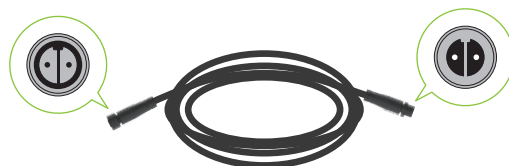
PL

Przedstawienie produktu

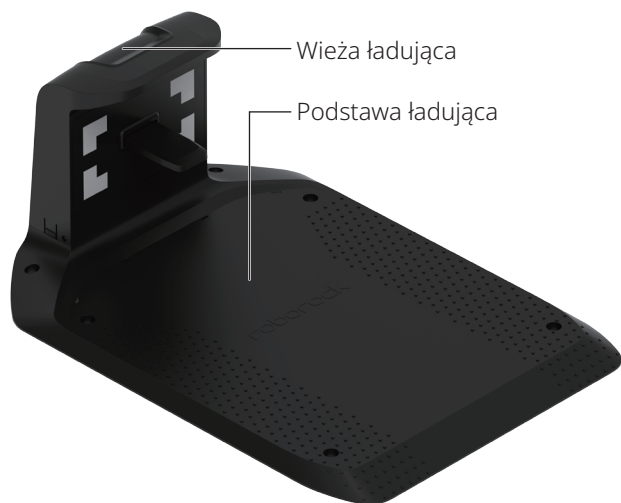
- ⚠ Kosiarka jest fabrycznie wyposażona w ostrza znajdujące się w dolnej części. Przy podnoszeniu kosiarki należy zawsze nosić rękawice ochronne i upewnić się, że spód kosiarki, gdzie znajdują się ostrza, jest skierowany na zewnątrz.
- ⚠ Aby uniknąć przytraśnięcia, podczas przesuwania kosiarki należy trzymać ręce z dala od wszelkich szczelin.



Kosiarka



Kabel przedłużający do ładowarki akumulatora



Stacja ładująca



Klucz imbusowy



× 6

Śruby do stacji ładującej



× 6



× 6

Zestaw zapasowych ostrzy

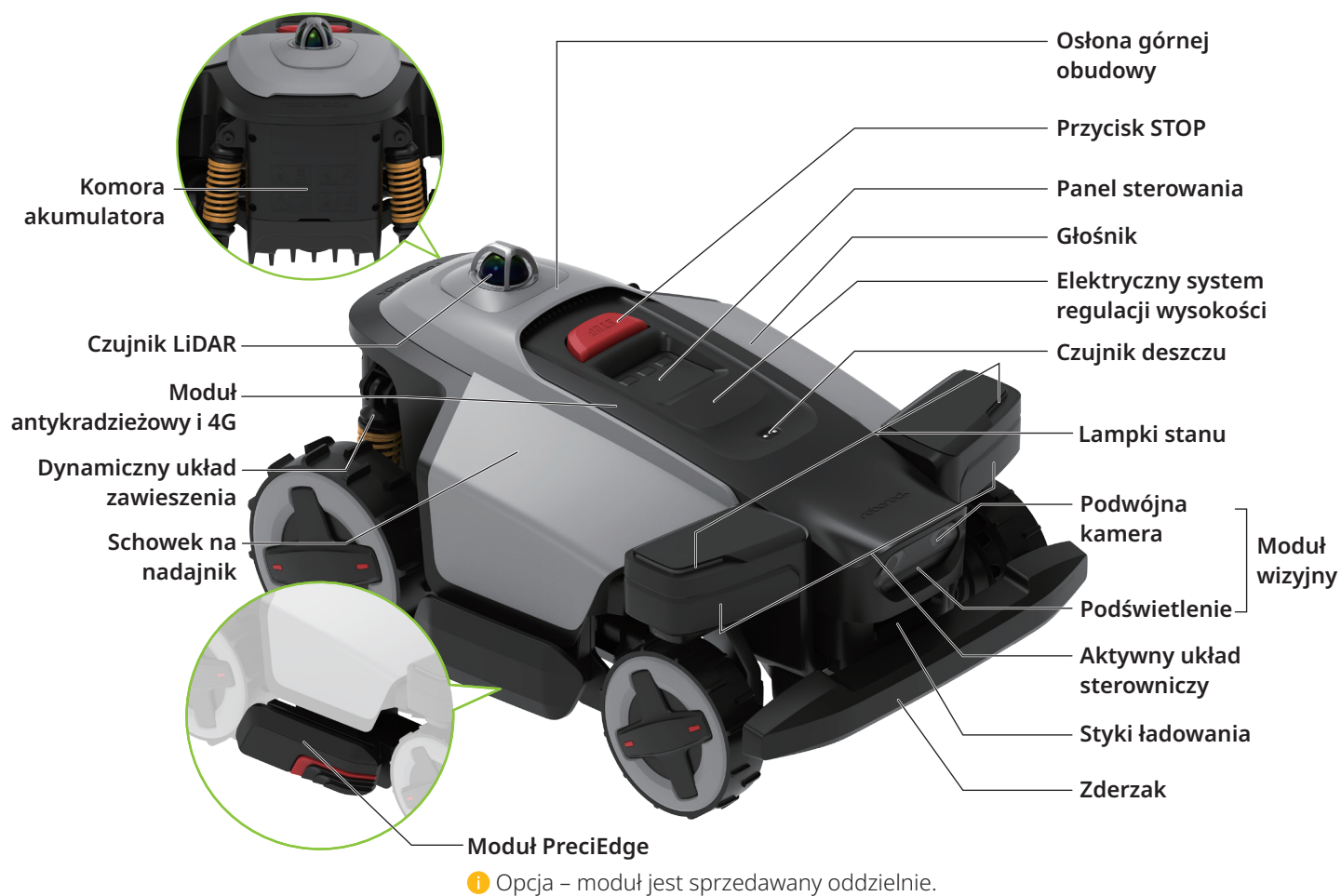


Ładowarka akumulatora



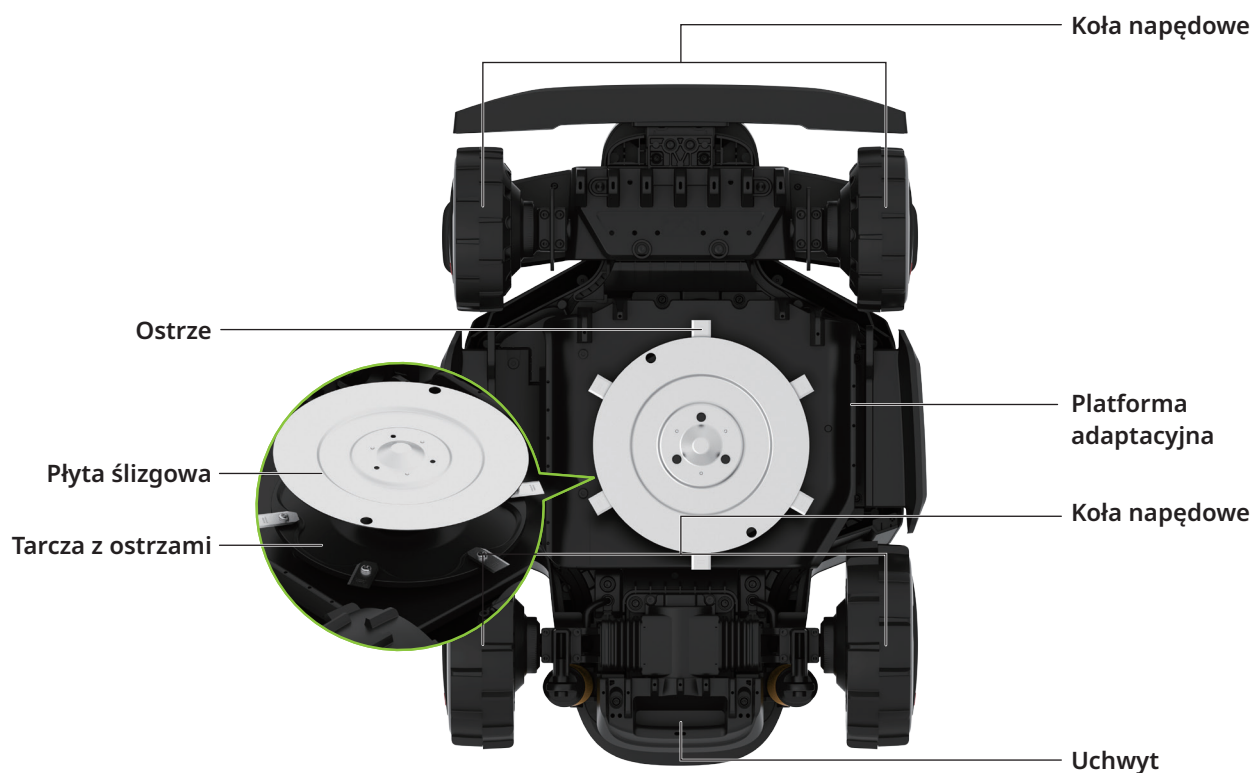
Ściereczka niepozostawiająca włókien

Kosiarka robotyczna (widok z góry)

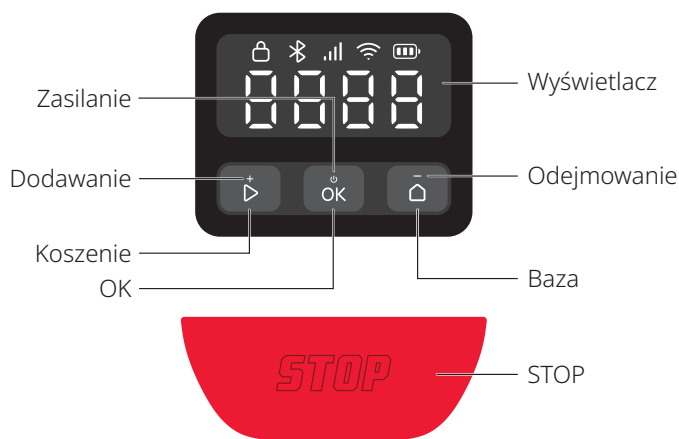


PL

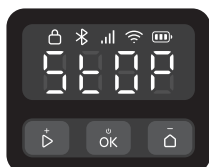
Kosiarka robotyczna (widok z dołu)



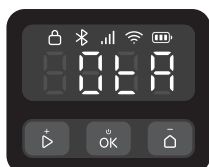
Interfejs użytkownika



Ikona i wyświetlacz	Opis
	Poziom akumulatora
	4G - Wł.: Sieć 4G dostępna - Wył.: Brak sygnału - Miga: Błąd modułu antykradzieżowego i 4G
	WiFi - Wł.: Połączony - Wył.: Brak sygnału/brak połączenia - Miga: Oczekiwanie na połączenie WiFi - Miga szybko: Łączenie
	Bluetooth - Wł.: Połączony - Wył.: Rozłączony
	Blokada - Wł.: Kosiarka zablokowana/ Blokada przed dziećmi włączona - Wył.: Kosiarka odblokowana/ Blokada przed dziećmi wyłączona



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 dotyczącej pomocy Roborock.
	Włączanie/wyłączanie Zewnętrzne segmenty obracają się w prawo w ciągłej pętli.
	Ładowanie Wyświetlacz przedstawia poziom naładowania akumulatora w postaci cyfr.
	Koszenie/Wyznaczenie 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/ wyłączenie	Nacisnąć i przytrzymać 3 sekundy.
Rozpoczęcie koszenia	Nacisnąć , a następnie potwierdzić przy użyciu .
Zatrzymanie kosiarki	Nacisnąć .
Skierowanie kosiarki do stacji ładującej	Nacisnąć , a następnie potwierdzić przy użyciu .
Włączyć blokadę przed dziećmi	Nacisnąć i przytrzymać 5 sekund.

Sterowanie	Opis
Odblokować kosiarkę/Wyłączyć blokadę przed dziećmi	Nacisnąć dowolny przycisk, a następnie wprowadzić kod PIN.
Parowanie kosiarki	Nacisnąć jednocześnie  oraz  i przytrzymać 3 sekundy.
Przywrócenie ustawień fabrycznych	Nacisnąć jednocześnie  ,  oraz  i przytrzymać 10 sekund, a następnie wprowadzić kod PIN.
Ponowne uruchomienie kosiarki	Nacisnąć  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. Nacisnąć  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.



Wskaźnik na stacji ładującej

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

Lampki stanu

Kolor lampki	Tryb lampki	Opis
/	Wył.	- Kosiarka ładuje się. - Kosiarka w gotowości poza stacją.

Kolor lampki	Tryb lampki	Opis
Biały	Faluje	Włączanie/wyłączanie.
	Pulsuje szybko	Aktualizacja OTA.
	Pulsuje wolno	Kosiarka wstrzymana.
	Świeci	- Wyznaczanie obszaru. - Koszenie. - Powrót do ładowania.
Niebieski	Pulsuje wolno	Oczekiwanie na połączenie.
	Pulsuje szybko	Łączenie.
Czerwony	Pulsuje szybko	Błąd.

Czujniki

Czujnik	Opis
Podwójna kamera	Wyczuwa otoczenie, wykonuje różne działania reagując na różne obiekty znajdujące się przed kamerą i uruchamia algorytmy fuzji z innymi czujnikami.
Czujnik LiDAR	Wykorzystuje LiDAR do precyzyjnego pozycjonowania, umożliwiając kosiarce dokładne określenie swojej lokalizacji.
Moduł GNSS	Wykorzystuje GNSS do pozycjonowania, umożliwiając użytkownikowi poznanie lokalizacji kosiarki.

PL

Sposób działania

Kosiarka robotyczna może automatycznie przełączać się między koszeniem i ładowaniem. Nie wymaga linki granicznej do określenia obszaru pracy dzięki czujnikowi LiDAR i inteligentnemu wyznaczaniu obszaru za pomocą podwójnej kamery. 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.

Zaplanowana trasa

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

Inteligentne unikanie przeszkód

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

Dostosowanie do różnych przeszkód i terenu

Kosiarka jest wyposażona w napęd na wszystkie koła i dynamiczny układ zawieszenia, które zwiększają jej zdolność pokonywania wzniesień, poprawiają osiągi podczas pokonywania przeszkód i zapewniają stabilny ruch na nierównym terenie, gwarantując stałą wydajność koszenia.

Aktywny układ sterowniczy

Dzięki układowi sterowniczemu przednich kół kosiarka charakteryzuje się zerowym promieniem skrętu, co zapewnia elastyczność ruchu i umożliwia wydajne koszenie trawnika (nawet na zboczach), jednocześnie ograniczając uszkodzenia trawnika.

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 ścinków 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 oraz moduł antykradzieżowy i 4G. Urządzenie posiada również schowek na nadajnik, w którym można zamontować nadajnik (sprzedawany oddzielnie).

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

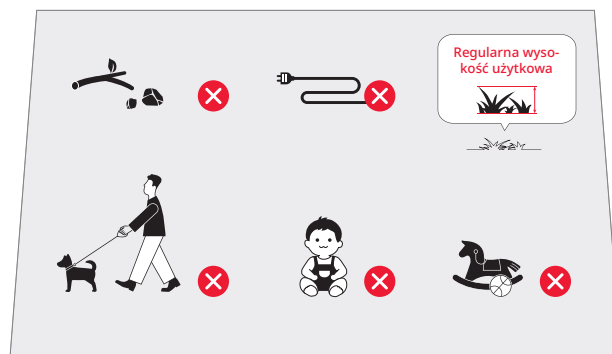
1. Naciśnij i przytrzymaj **OK** przez 3 sekundy, aby włączyć kosiarkę i wprowadzić kod PIN. Domyślny kod to 0000.
2. Uruchomić aplikację Roborock.
3. Zeskanować kod QR na kosiarce za pomocą aplikacji lub jednocześnie nacisnąć i przytrzymać przez 3 sekundy przyciski **▶** i **⏸**, aby nawiązać połączenie.

Uwagi:

- Zalecamy połączenie z siecią WiFi 2,4 GHz.
- Należy upewnić się, że kosiarka znajduje się w zasięgu połączenia Bluetooth (6 m/19,69 ft).

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 odpowiedniej lokalizacji

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/32,81 ft).



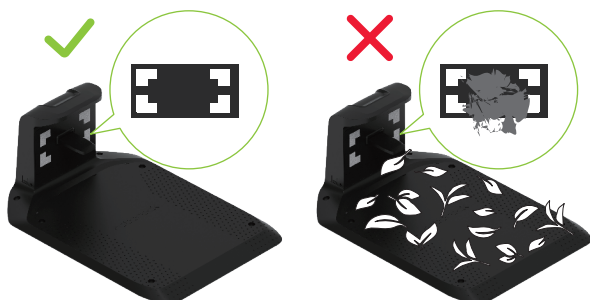
2. Zalecamy umieszczenie stacji w miejscu, w którym sygnał WiFi jest silny.



3. W promieniu 2 metrów (6,56 ft) wokół stacji ładującej nie powinny znajdować się żadne przeszkody, a wysokość trawy nie powinna przekraczać 9 cm (3,54 in).

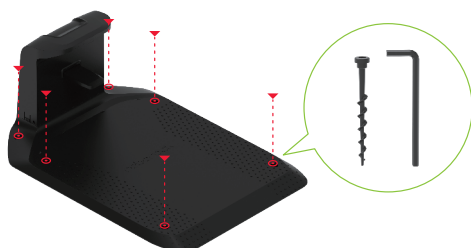


4. Znaczniki dokowania na wieży ładującej powinny być dobrze widoczne, a płyta podstawy ładującej powinna być wolna od wszelkich przedmiotów lub zanieczyszczeń.

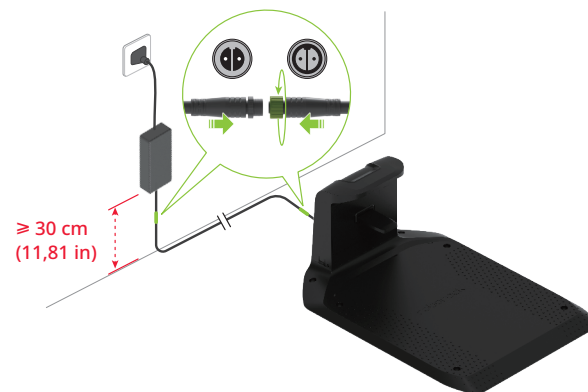


Montaż stacji ładującej

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



2. 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.
3. Podłączyć ładowarkę akumulatora do gniazda zasilania.



Uwagi:

- Jeśli konieczne jest odłączenie kabla przedłużającego należy najpierw poluzować pierścień blokujący, a następnie wyciągnąć złącze.
- Należy upewnić się, że ładowarka akumulatora jest umieszczona co najmniej 30 cm (11,81 in) nad ziemią, aby zapobiec uszkodzeniu przez wodę lub wilgoć.
- Podłączyć urządzenie do gniazda w pomieszczeniu lub wodoodpornego gniazda na zewnątrz.

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



Pierwsze ładowanie kosiarki

Zalecamy pełne naładowanie kosiarki przed pierwszym użyciem, aby zapewnić optymalną wydajność akumulatora. Umieścić kosiarkę w stacji ładującej 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.

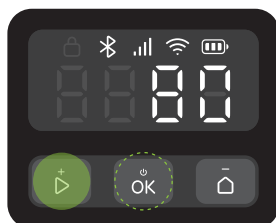
1. Upewnić się, że kosiarka jest włączona oraz nawiązane jest połączenie z siecią WiFi i Bluetooth.
2. Przed rozpoczęciem procesu wyznaczania obszaru należy upewnić się, że trawnik został dokładnie sprawdzony oraz że obszar roboczy został jasno określony. Po zdefiniowaniu obszaru należy postępować zgodnie 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.

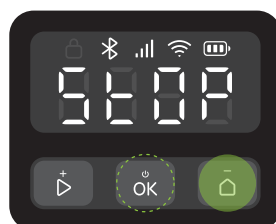
W poniższych sytuacjach pracę kosiarki można wznowić tylko poprzez naciśnięcie , a następnie potwierdzenie przy użyciu .

- 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: Aby zachować dobry stan 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.
- ⚠ Kosiarkę należy zawsze delikatnie odwracać na miękkiej powierzchni i nie przeciągać jej, gdy jest w pozycji do góry nogami.

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

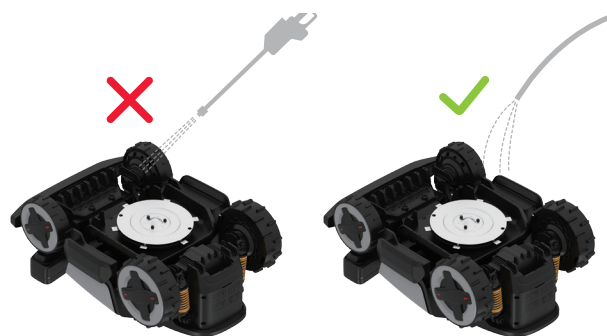
Czyszczenie

- ⚠ Nie należy używać benzyny, alkoholu ani innych żrących rozpuszczalników do czyszczenia jakichkolwiek części produktu.
- ⚠ Nie należy słuکیwać kosiarki myjką wysokociśnieniową o ciśnieniu powyżej 12,0 MPa.

Kosiarkę należy czyścić regularnie (w razie potrzeby), aby usunąć brud i ścinki trawy z kół, kamer, tarczy, czujnika LiDAR itd.

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 z aktywnego układu sterowniczego, dynamicznego układu zawieszenia i innych części.

Podwójna kamera

Czysty obiektyw ma kluczowe znaczenie dla zapewnienia optymalnej efektywności i wydajności. Do czyszczenia obiektywu kamery służy dołączona ściereczka niepozostawiająca włókien.



Czujnik LiDAR

Czysty czujnik LiDAR ma kluczowe znaczenie dla zapewnienia optymalnej widoczności i wydajności.

Czyścić czujnik w następujący sposób:

1. Zdjąć osłonę górnej obudowy, jak pokazano na ilustracji.



2. Do starannego czyszczenia czujnika LiDAR służy dołączona ściereczka niepozostawiająca włókien. Jeśli zabrudzenie czujnika LiDAR nadal występuje, należy najpierw zwilżyć powierzchnię czujnika, a następnie wytrzeć ściereczką ponownie.



3. Zamontować ponownie osłonę górnej obudowy kosiarki.



Styki ładowania

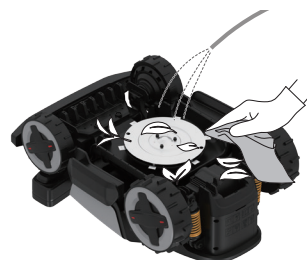
Styki ładowania kosiarki należy czyścić miękką szmatką.



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

Spodnia część

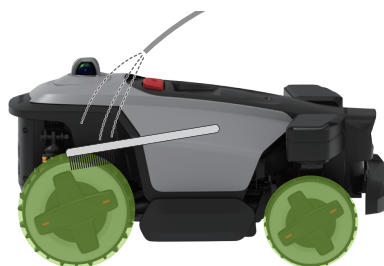
⚠ W celu zapewnienia ochrony należy nosić rękawice robocze. Delikatnie umieścić kosiarkę na miękkim podłożu. Zanieczyszczenia i pozostałości trawy najlepiej usunąć za pomocą szczotki lub węża ogrodowego. Dokładnie wyczyścić tarczę i podwozie. Poruszać tarczą i ostrzami, aby upewnić się, że działają prawidłowo. Należy usunąć wszelkie zanieczyszczenia, aby zapobiec uszkodzeniu tarczy z ostrzami.



Uwaga: Należy uważać, aby nie dotykać ostrzy rękami.

Koła napędowe

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



Stacja ładująca

⚠ Przed czyszczeniem stacji ładującej należy odłączyć ją 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. Należy wyrównać otwory na śruby w płycie ślizgowej ze śrubami ostrzy, a następnie poluzować śruby za pomocą ręcznego śrubokrętu i wyjąć stare ostrza. Należy uważać na ostre krawędzie.
4. Ustawić otwory na śruby w płycie ślizgowej w jednej linii z otworami na ostrzach i tarczy z ostrzami, a następnie dokręcić nowe ostrza za pomocą nowych śrub.

⚠ Do demontażu lub montażu ostrza nie wolno używać wkrętkarki.



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.
2. Wyłączyć kosiarkę.
3. Dokładnie ją wyczyścić.

Uwaga: Jeśli po upływie 12 miesięcy kosiarka jest nadal przechowywana, należy ją naładować, a następnie ładować raz w roku.

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.



Ponowne uruchomienie po długotrwałym przechowywaniu

Aby uruchomić kosiarkę 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. Włożyć wieżę ładującą do podstawy ładującej. Dokręcić śruby po obu stronach wieży ładującej.
3. Podłączyć kable przedłużające, włączyć zasilanie kosiarki i sprawdzić, czy kosiarka jest 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 internetowej <https://garden-support.roborock.com> lub w menu aplikacji Roborock.

Bezpieczeństwo lasera

Laserowy czujnik odległości tego produktu spełnia normy dla produktów laserowych klasy 1 określone w normie IEC 60825-1:2014 i nie generuje niebezpiecznego promieniowania laserowego.

Dane techniczne

Podstawowe informacje	Nazwa	Z120 LiDAR
	Model	RRALOVER
	Zalecany obszar koszenia	2000 m ²
	Masa netto (z akumulatorem)	Ok. 21,7 kg (47,84 funt)
Parametr	Szerokość koszenia	24 cm (9,45 in)
	Wysokość koszenia	20-70 mm (0,79-2,76 in)
	Prędkość silnika jezdnego	0,45 m/s (1,48 ft/s) (dziennie) 0,6 m/s (1,97 ft/s) (wydajnie)
	Prędkość silnika ostrzy	2500/min
Emisja hałasu	Zmierzony poziom mocy akustycznej, LWA	62 dB (A)
	Niepewność mocy akustycznej, KWA	3 dB (A)
	Poziom ciśnienia akustycznego, LpA	54 dB (A)
	Niepewność ciśnienia akustycznego, KpA	3 dB (A)
Warunki pracy	Temperatura	Temperatura pracy: 0-45°C (32-113°F); 10-35°C (50-95°F) (zalecana) Temperatura przechowywania: -20-55°C (-4-131°F); 10-35°C (50-95°F) (zalecana)
	Stopień ochrony IP	Korpus kosiarki i stacja ładująca: IPX6 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
	LTE	Pasmo 1/3/7/8/20/28A/38/40/41
	WCDMA	Pasmo 1/8
	GSM	EGSM900 DCS1800
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
	LTE	≤ 23 dBm
	WCDMA	≤ 23 dBm
	GSM	≤ 35 dBm ≤ 32 dBm
Akumulator	Typ akumulatora	Akumulator litowo-jonowy
	Napięcie znamionowe	21,6 V ⁻⁻⁻
	Pojemność znamionowa	6 Ah
	Prąd ładowania akumulatora	Maks. 5 A
	Temperatura	Temperatura ładowania: 4-45°C (39,2-113°F); 10-35°C (50-95°F) (zalecana) Temperatura przechowywania: -20-55°C (-4-131°F); 10-35°C (50-95°F) (zalecana)
Stacja ładująca	Napięcie znamionowe	32 V ⁻⁻⁻
	Prąd wejściowy	4,69 A
	Napięcie wyjściowe	32 V ⁻⁻⁻
	Prąd wyjściowy	4 A
Ładowarka akumulatora	Model	TZAM01
	Napięcie znamionowe	100-240 V~
	Napięcie wyjściowe	32 V ⁻⁻⁻
	Prąd wyjściowy	4,69 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, P.R. China
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)	RRALOVER
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:

Wydrukowane imię i nazwisko: Dollar Qian

Stanowisko/tytuł: Menedżer ds. certyfikacji

Podpis: Dollar Qian

Data wydania: 2026-01-06

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

PL