

## **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**

# **RockMow S1 Series**

**NL**

## **Gebbruikershandleiding voor robotmaaier**

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

### **Inhoud**

- 056 Productoverzicht**
- 060 Voorbereiding en installatie**
- 063 Klaar om te maaien**
- 063 Onderhoud**
- 065 Langdurige opslag**
- 065 Probleemoplossing**
- 066 Technische gegevens**
- 067 EU-conformiteitsverklaring**

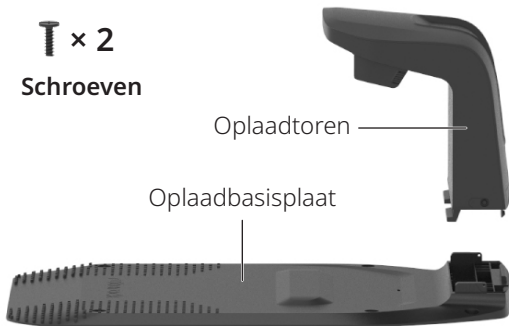
# Productoverzicht

⚠ 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.



Robotmaaier

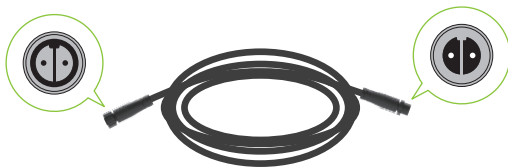
T × 2  
Schroeven



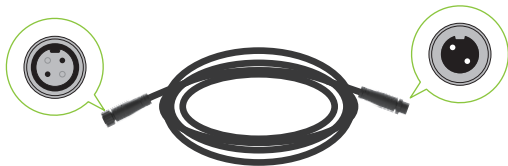
Oplaadstation



Batterijlader



Verlengkabel voor batterijlader



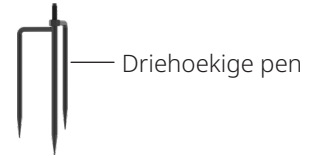
RTK-verlengkabel

T × 1  
Schroef



GNSS-antenne (basisantenne)

Bevestigingsstangen



Driehoekige pen

RTK-referentiestation



Inbussleutel



Schroeven voor oplaadstation × 6



Pennen voor verlengkabel × 10



Kabelklemmen × 4



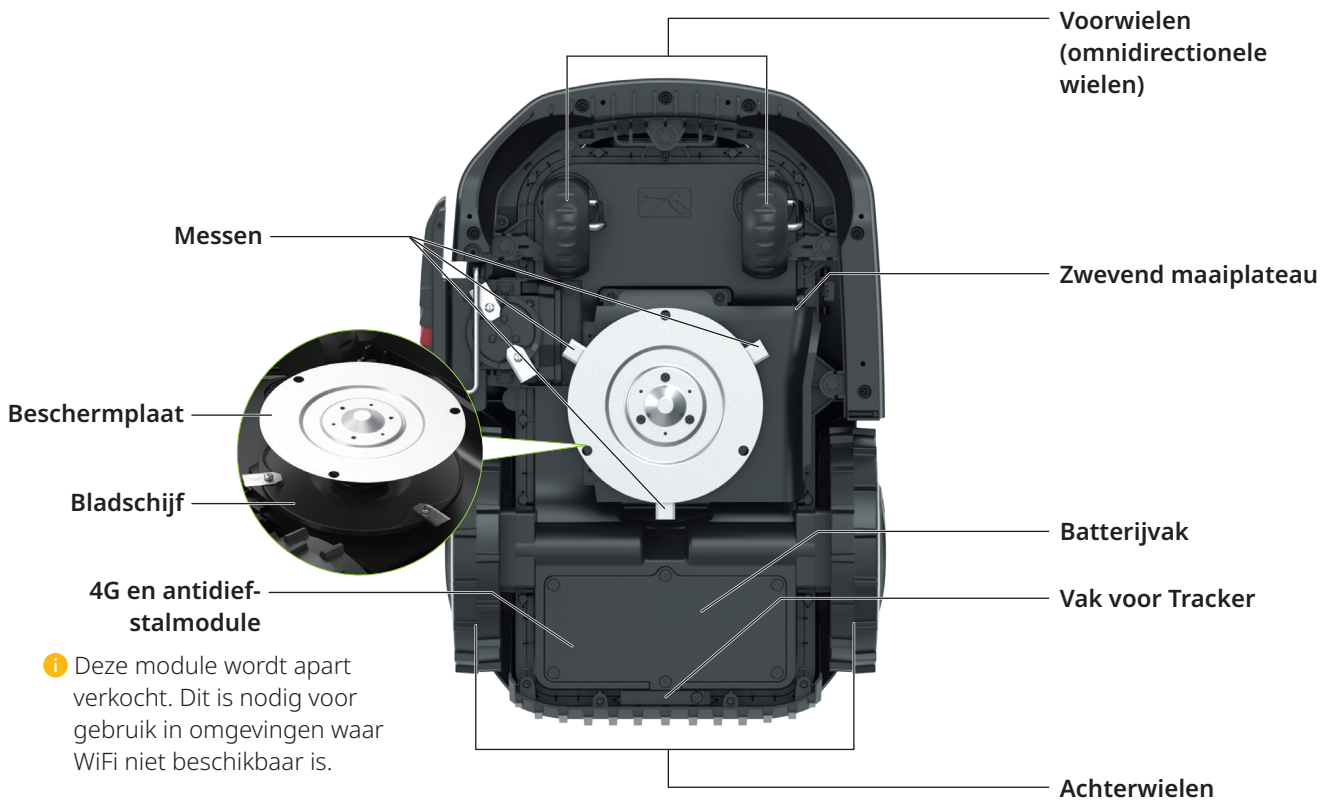
Reservemessenset × 11

NL

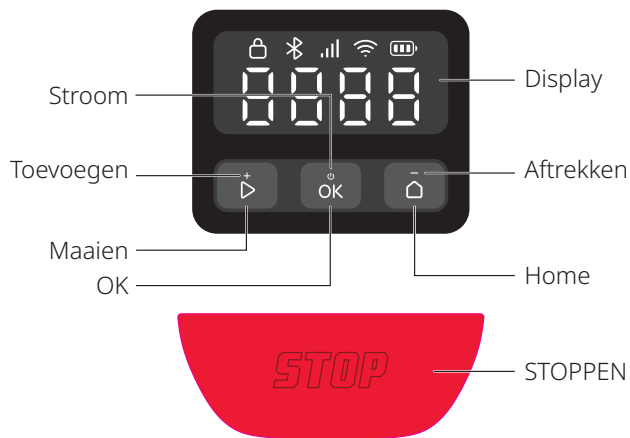
## Robotmaaier (bovenaanzicht)



## Robotmaaier (onderaanzicht)

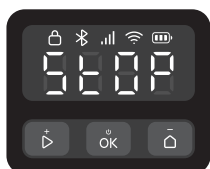


# Gebruikersinterface

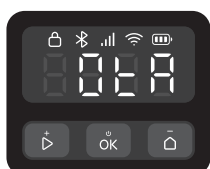


NL

Pictogram en display	Beschrijving
	<b>Batterijniveau</b>
	<b>4G</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Aan: 4G beschikbaar</li> <li>Uit: Geen signaal/4G en antidiefstalmodule niet geïnstalleerd</li> <li>Knipperend: Foutmelding 4G en antidiefstalmodule</li> </ul>
	<b>WiFi</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Aan: Verbonden</li> <li>Uit: Geen signaal/niet verbonden</li> <li>Knipperend: Wachten op WiFi-verbinding</li> <li>Knippert snel: Verbinding maken</li> </ul>
	<b>Bluetooth</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Aan: Verbonden</li> <li>Uit: Losgekoppeld</li> </ul>
	<b>Vergrendelen</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Aan: Robotmaaier vergrendeld</li> <li>Uit: Robotmaaier ontgrendeld</li> <li>Pulseren: PIN-code intypen</li> </ul>



**STOPPEN**  
Robotmaaier gestopt.

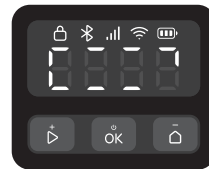


**OTA**  
Over-the-air (OTA) updates.

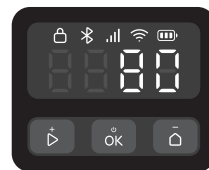
Pictogram en display	Beschrijving
----------------------	--------------



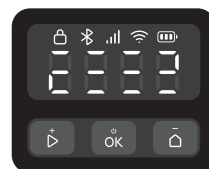
**Foutcode**  
Een dergelijke code geeft aan dat er een fout is opgetreden in de robotmaaier. Raadpleeg het artikel "Foutmelding" op <https://garden-support.roborock.com> of de sectie over de Roborock-app voor oplossingen.



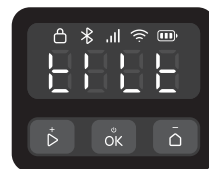
**In-/uitschakelen**  
De buitenste segmenten draaien met de klok mee in een continue lus.



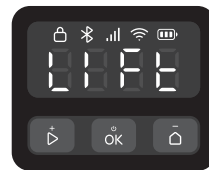
**Opladen**  
Het display toont het batterijniveau in cijfers.



**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**  
Maaier schuin.



**OPHEFFEN**  
Maaier opgeheven.

## Bediening

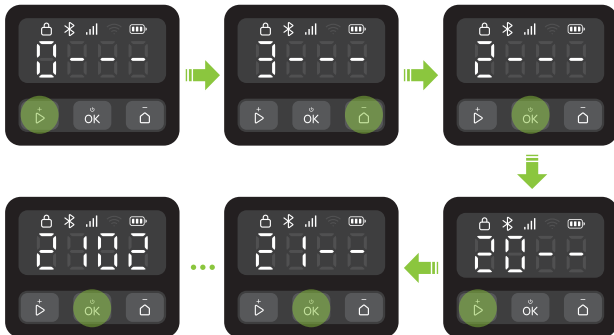
Bediening	Beschrijving
In-/uitschakelen	Houd  3 seconden ingedrukt.
Begin met maaien	Druk op  en bevestig met .
Stop de robotmaaier	Druk op .
Stuur de robotmaaier terug naar het oplaadstation	Druk op  en bevestig met .
De robotmaaier vergrendelen	Houd  5 seconden ingedrukt.

Bediening	Beschrijving
Ontgrendel de maaier	Druk op een willekeurige knop en voer vervolgens de pincode 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.

## 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	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Maaier volledig opgeladen.</li> <li>• Fout in het circuit.</li> </ul>

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 koplamp

Lichte kleur	Lichteffect	Beschrijving
/	Uit	<ul style="list-style-type: none"> <li>• De robotmaaier wordt opgeladen.</li> <li>• De robotmaaier staat klaar buiten het station.</li> </ul>
	Vloeiend	In-/uitschakelen.
Wit	Snel pulserend	OTA aan het updaten.
	Traag pulserend	Robotmaaier gepauzeerd.
	Continu	<ul style="list-style-type: none"> <li>• In kaart brengen.</li> <li>• Maaien.</li> <li>• Terugkeren naar opladen.</li> </ul>
Blauw	Traag pulserend	Wachten op verbinding.
	Snel pulserend	Verbinding maken.
Rood	Snel pulserend	Foutcode.
Oranje	Traag pulserend	Slecht RTK-signaal.

## Sensoren

Sensor	Beschrijving
Binoculaire camera	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.
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 centimeter nauwkeurige RTK-positioneringssysteem en slimme in kaart brengen met een binoculaire camera. Met een multi-sensor fusie-algoritme navigeert de robotmaaier op intelligente wijze door bochten en ontwijkt 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 kan de robotmaaier verschillende soorten objecten detecteren en identificeren, dienovereenkomstig verschillende routes uitvoeren en een balans vinden tussen veiligheid en maaidekking.

## 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 maaier 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

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 wordt geleverd met een ingebouwd alarm met hoge tonen. Het bevat ook een vakje voor een tracker waarin u een tracker kunt installeren (wordt apart verkocht). Daarnaast kunt u een 4G en antidiefstalmodule aanschaffen.

# 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 verder gaat, moet u ervoor zorgen dat Bluetooth op uw telefoon is ingeschakeld. Dit is essentieel voor het vinden en koppelen van uw maaier tijdens het installatieproces.

### 3 De robotmaaier verbinden

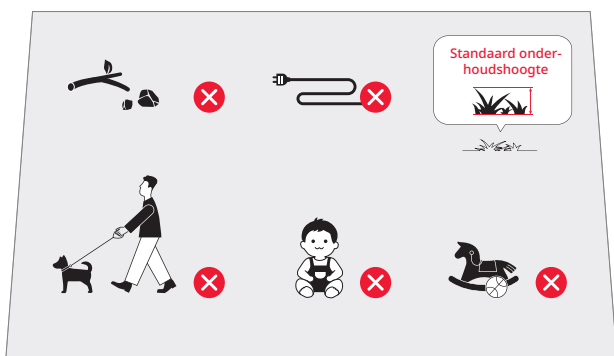
1. Houd **OK** 3 seconden ingedrukt om de robotmaaier in te schakelen en voer de PIN-code in. De standaardcode is 0000.
2. Open de Roborock-app.
3. Scan de QR-code op de robotmaaier via de app of houd de knoppen **▶** en **⏸** tegelijkertijd 3 seconden ingedrukt om verbinding te maken.

#### 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) 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:

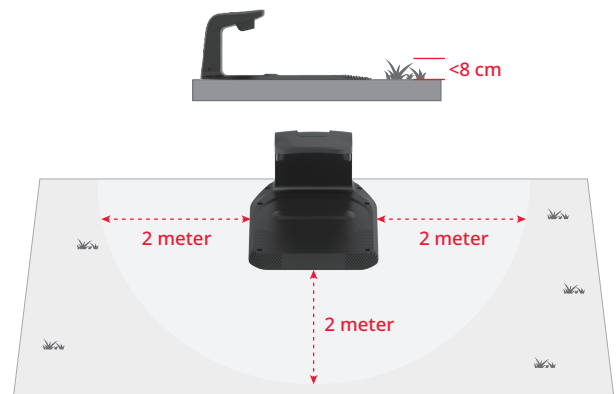
1. Het oplaadstation moet op een vlakke ondergrond in een open ruimte en dicht bij de batterijlader worden geplaatst (binnen 10 m).



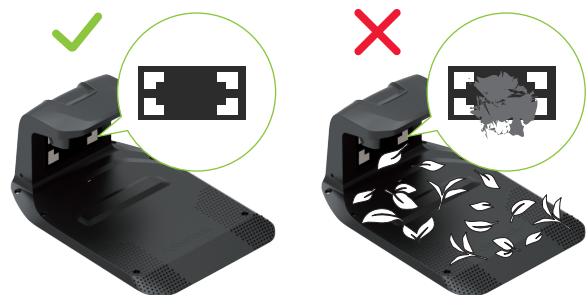
2. Wij raden u aan om het oplaadstation te plaatsen waar het WiFi-sigitaal sterk is.



3. Binnen een straal van 2 meter rond het oplaadstation mogen zich geen obstakels bevinden en moet het gras minder dan 8 cm hoog zijn.



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

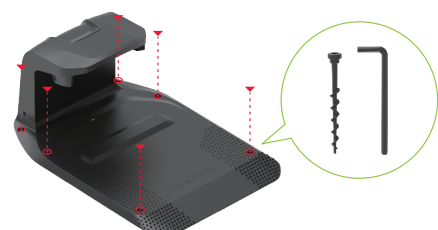


### Installeer het oplaadstation

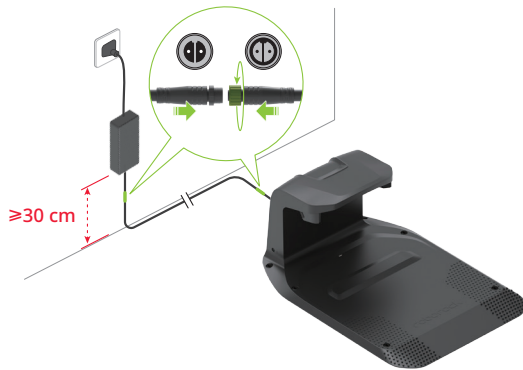
1. Plaats de oplaadtoeren in de oplaadbasisplaat. Draai de schroeven aan beide zijden van de oplaadtoeren vast, zoals op de onderstaande afbeelding.



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



3. 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.
4. Sluit de batterijlader aan op het stopcontact.



NL

**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 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.

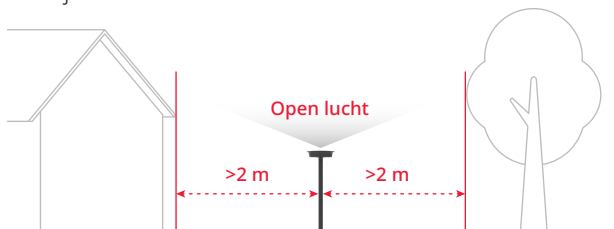
5. Als de instelling juist is, licht de indicator op het oplaadstation groen op.



## 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 verwijderd van muren of hekken.



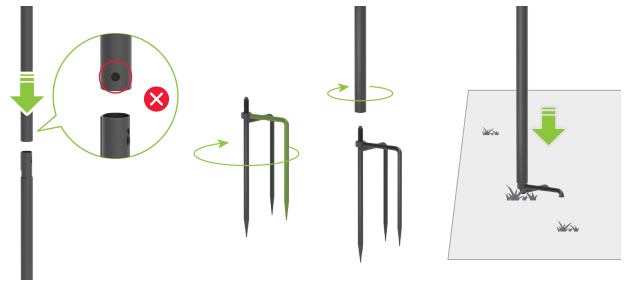
- ⚠ Zet alle onderdelen van het RTK-referentiestation vast voor het geval er storm of harde wind komt.

### 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.

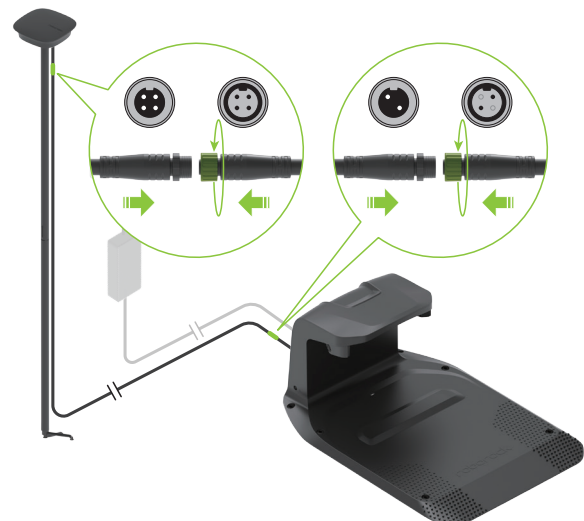
4. Steek de bevestigingsstang stevig in een vlakke ondergrond en zorg ervoor dat hij rechtop blijft staan.



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

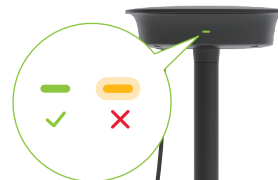


6. Gebruik de RTK-verlengkabel om de GNSS-antenne aan te sluiten op het oplaadstation, zoals weergegeven in de afbeelding.

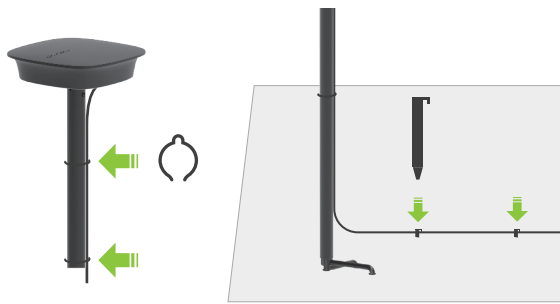


- ⚠ **Opmerking:** Als u de verlengkabel wilt loskoppelen, draait u eerst de vergrendelingsring los en trekt u vervolgens de connector eruit.

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.



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

## 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 maaier 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 .

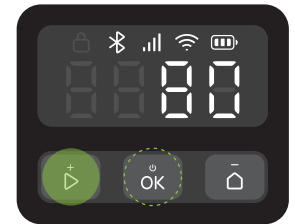
1. Zorg ervoor dat de robotmaaier is ingeschakeld en dat WiFi en Bluetooth zijn verbonden.
2. Voordat u met het in kaart brengen begint, moet u ervoor zorgen dat u het gazongebied zorgvuldig hebt geïnspecteerd en het werkgebied duidelijk hebt afgebakend. Zodra het gebied is gedefinieerd, volgt u de instructies 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.



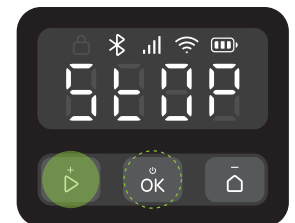
### Pauze

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 .

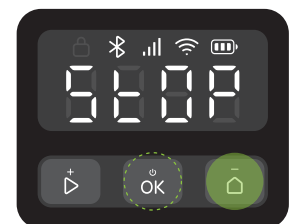


- De robotmaaier werd gestopt door op de te drukken.
- De robotmaaier werd gekanteld of opgetild.

### 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 maaier te verlengen, moet de maaier wekelijks worden geïnspecteerd en onderhouden.

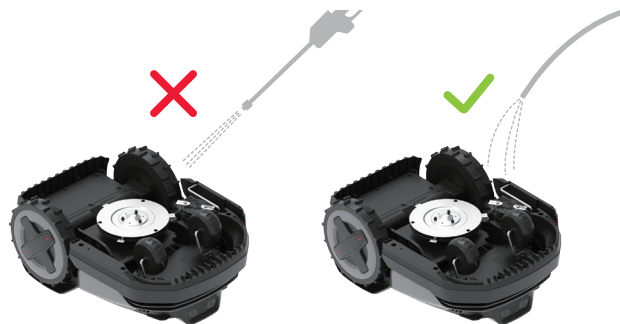
## Reinigen

- ⚠️ 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 robot regelmatig (indien nodig) om vuil en gemaaid gras van de wielen, camera's en schijven 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.

### Binoculaire camera

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.

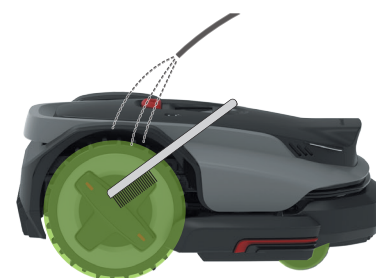
Draai de robotmaaier voorzichtig om op een zachte ondergrond. Verwijder het vuil en het gras met behulp van borstels of een waterslang. Reinig de schijf en het chassis grondig. Draai de schijf en messen om te controleren of ze goed werken. Verwijder eventueel vuil om beschadiging van de bladschijf te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



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

### Wielen

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 de oplaadcontacten en het vuil op 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. Voor de maaimessen: lijn de schroefgaten op de beschermplaat uit met de messchroeven, draai vervolgens de schroeven los met een handschroevendraaier en verwijder de oude messen. Voor de messen op de PreciEdge-module: draai gewoon de schroeven los met een handschroevendraaier en verwijder de oude messen. Let op de scherpe randen.
4. Houd voor de maaimessen de schroefgaten in de beschermplaat uitgelijnd met die in de messen en de bladschijf, en draai vervolgens de nieuwe messen vast met nieuwe schroeven. Voor de messen op de PreciEdge-module hoeft u alleen maar de nieuwe messen vast te draaien.

**⚠** 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

We raden aan om de batterij van de robotmaaier om de twee jaar te vervangen. Vervang de batterij niet zelf. Neem contact op met ons aftersalesteam of onze dealer voor hulp.

# Langdurige opslag

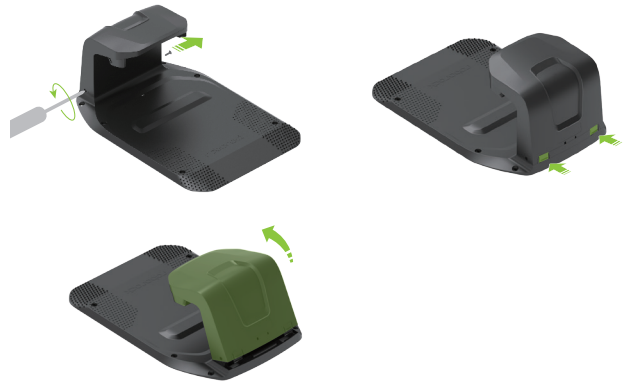
Als de robotmaaier gedurende een langere periode niet gebruikt wordt (bijv. tijdens de winter wanneer het gras in rust is of om andere redenen), volg dan deze stappen:

## 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

Wanneer het tijd is om de robotmaaier opnieuw 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. Raadpleeg "Vorbereiding en installatie > Installeer het oplaadstation" om de oplaadtoren te installeren en de batterijlader aan te sluiten.
3. Zet de robotmaaier aan en controleer of hij verbinding heeft met de app.

## Probleemoplossing

Als u problemen ondervindt tijdens het gebruik van uw maaier, 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	S108	S115
	Model	RRTROBUP	RRTR1BUP
	Aanbevolen maaioppervlakte	800 m <sup>2</sup>	1500 m <sup>2</sup>
	Nettogewicht (inclusief batterij)	13,4 kg	13,6 kg
Parameter	Maaibreedte	22 cm	
	Maaihogte	20-60 mm	
	Aandrijfmotorsnelheid	0,4 m/s (dagelijks) 0,6 m/s (efficiënt)	
	Mesmotorsnelheid	2600/min	
Geluidsemissies	Gemeten geluidsvermogensniveau, LWA	60 dB (A)	
	Onzekerheden in geluidsvermogen, KWA	3 dB (A)	
	Geluidsdrukniveau, LpA	52 dB (A)	
	Onzekerheden in geluidsdrukniveau, KpA	3 dB (A)	
Werkomstandigheden	Temperatuur	Werktemperatuur: 0-45 °C; 10-35°C aangeraden Opslagtemperatuur: -20-55 °C; 10-35°C aangeraden	
	IP-classificatie	Maaikop en laadstation: 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	
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	
Batterij	Batterijtype	Lithium-ionbatterij	
	Nominale spanning	21,6 V <sup>---</sup>	
	Nominale capaciteit	4,6 Ah	6 Ah
	Batterij laden stroom	3 A Max.	4 A Max.
	Temperatuur	Oplaadtemperatuur: 4-45 °C; 10-35°C aangeraden Opslagtemperatuur: -20-55 °C; 10-35°C aangeraden	
Oplaadstation	Ingangsspanning	32 V <sup>---</sup>	
	Ingangsstroom	2,82 A	3,75 A
	Uitgangsspanning	32 V <sup>---</sup> /5,2 V <sup>---</sup>	
	Uitgangsstroom	2,5 A/1 A	3,2 A/1 A
Batterijlader	Model	TZAL02	TZAL01
	Ingangsspanning	100-240 V~	
	Uitgangsspanning	32 V <sup>---</sup>	
	Uitgangsstroom	2,82 A	3,75 A
RTK-referentiestation	Model	MBS00RR	
	Ingangsspanning	5,2 V <sup>---</sup>	
	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>

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

**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)	RRTR0BUP/RRTR1BUP
Serienummer	RXXXXXXXXXX ('X' staat voor elke letter van A tot Z behalve O en I, 'Y' staat voor elk cijfer van 0 tot 9)

NL


**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:** 2025-10-20

**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