



## RLM 4

So bequem kann Gartenpflege sein: Der Mähroboter RLM 4 mäht den Rasen ganz allein – und schenkt wertvolle Freizeit. Zum Aufladen fährt er selbstständig in die Ladestation.



### 1 4-Messer-System für ein perfektes Schnittbild

- Zweiseitig geschliffene Schneidmesser für ein perfektes Schnittbild.
- Räummesser gegen Schmutz im Gehäuse und für einen feinen Mulchschnitt.

### 2 Steigungsfähig bis 45 Prozent

- Ein Bergsteiger in seiner Klasse. Der RLM 4 meistert problemlos Steigungen im Garten bis zu 45 Prozent.
- Gummierte Räder mit griffigem Profil sorgen für optimale Traktion und sehr gute Bodenhaftung.

### 3 Automatisches Ladesystem

- Der RLM 4 fährt bei fast leerem Akku automatisch zur Ladestation zurück.

### 4 Multi-Sensor-Technologie

- Nach Kollisionen ändert der RLM 4 die Fahrtrichtung automatisch. Beim Anheben des Geräts stoppen die Messer.
- Der einstellbare Regensensor lässt die Wahl, ob der RLM 4 bei Regen in die Ladestation fährt oder weitermäht.



## RLM 4

- 45 Prozent Steigung
- 3 frei wählbare Einstiegspunkte
- Diebstahlschutz durch PIN-Code-Sperre und Alarmfunktion

### Technische Daten

<b>Bestell-Nr.</b>	1.445-000.0	
<b>EAN-Code</b>	4054278438382	
<b>Flächenleistung</b>	<b>m<sup>2</sup></b>	500
<b>Akkuspannung</b>	<b>V</b>	18
<b>Akkukapazität</b>	<b>Ah</b>	2,5
<b>Akkutyp</b>	Lithium-Ionen-Akku	
<b>Akkuladezeit 100%</b>	<b>min</b>	45
<b>Mähdauer pro Akkuladung</b>	<b>min</b>	50
<b>Schnittbreite</b>	<b>mm</b>	200
<b>Schnitthöhe</b>	<b>mm</b>	25-55
<b>Anzahl Messer</b>	4	
<b>Steigfähigkeit</b>	<b>%</b>	45
<b>Einstiegspunkte wählbar</b>	bis zu 3	
<b>Gewicht</b>	<b>kg</b>	8,8
<b>Abmessungen (L × B × H)</b>	<b>mm</b>	598 × 400 × 285

### Ausstattung

<b>Ladestation</b>	■	
<b>Begrenzungskabel</b>	<b>m</b>	100
<b>Rasennägel</b>	<b>Stück</b>	90
<b>Sensortechnologie</b>	Stoßsensor, Neigungssensor, Hebesensor, Schleifensensor	
<b>Diebstahlschutz</b>	■	
<b>Bediendisplay</b>	■	
<b>Mulchfunktion</b>	■	
<b>Randmähen</b>	■	
<b>Messerschnellstopp</b>	■	

■ Im Lieferumfang enthalten.

