

Wózek unoszący ręcznie prowadzony 1.3 tony

BT levio

Seria W
LWE130



Wózek unoszący ręcznie prowadzony

Dane techniczne wózków podnośnikowych niskiego podnoszenia					LWE 130
Dane identyfikacyjne	1.1	Producent			Toyota
	1.2	Model			LWE 130
	1.3	Napęd			Elektryczny
	1.4	Operator			Pieszny
	1.5	Udźwig/ ładunek znamionowy	Q	kg	1300
	1.6	Środek ciężkości obciążenia	c	mm	600
	1.8	Odległość ładunku, od osi koła widel do oparcia widel (widły podniesione/opuszczone)	x	mm	937/990 *)
	1.9	Rozstaw osi, widły podniesione/opuszczone	y	mm	1199/1252 *)
	Ciężar	2.1	Waga wózka		kg
2.2		Obciążenie na oś, z ładunkiem, koła: napędowe/samonastawne/widel		kg	535/77/943
2.3		Obciążenie na oś, bez ładunku, koła: napędowe/samonastawne/widel		kg	148/76/31
Koła	3.1	Koła: napędowe/samonastawne/wide			PU/PU/PU
	3.2	Rozmiar kół, przód	Ø x szerokość	mm	250x60
	3.3	Rozmiar kół, tył	Ø x szerokość	mm	85/99
	3.4	Dodatkowe koła (wymiary)	Ø x szerokość	mm	100x40
	3.5	Koła, liczba przód/tył (x = koła napędzane)			1x-2/2
	3.6	Rozstaw kół, przód	b ₁₀	mm	480
	3.7	Rozstaw kół, tył	b ₁₁	mm	364 *)
Wymiary	4.4	Podnoszenie	h ₃	mm	110
		Wysokość podnoszenia	h ₂₃	mm	195
	4.9	Wysokość ramienia sterującego w położeniu do jazdy, min./maks.	h ₁₄	mm	858/1222
	4.15	Wysokość opuszczonych widel	h ₁₃	mm	85
	4.19	Długość całkowita	l ₁	mm	1570*
	4.20	Długość do oparcia widel	l ₂	mm	420
	4.21	Szerokość całkowita	b ₁	mm	700
	4.22	Wymiary widel	s/e/l	mm	76/156/1150 *)
	4.25	Rozstaw widel	b ₅	mm	520 *)
	4.32	Prześwit, środek rozstawu osi	m ₂	mm	40
	4.33	Korytarz roboczy dla palet 1000x1200 w poprzek	A _{st}	mm	2210 ^{1) *)}
4.34	Korytarz roboczy dla palet 800x1200 wzdłuż	A _{st}	mm	2062 ^{1) *)}	
4.35	Promień skrętu	W _a	mm	1410 ^{1) *)}	
Osiągi	5.1	Prędkość jazdy, z ładunkiem/bez ładunku		km/h	4,5/5,5
	5.2	Prędkość podnoszenia, z ładunkiem/bez ładunku		m/s	0,05/0,07
	5.3	Prędkość opuszczania, z ładunkiem/bez ładunku		m/s	0,05/0,04
	5.8	Maksymalna zdolność pokonywania wzniesień, z ładunkiem/bez ładunku		%	5,5/10 ²⁾
	5.10	Hamulec postojowy			Elektromagnetyczny
Silnik elektryczny	6.1	Moc znamionowa silnika napędowego S2 60 min		kW	0,7
	6.2	Moc znamionowa silnika podnoszenia przy S3 15%		kW	0,8
	6.4	Napięcie baterii, pojemność nominalna K _s		V/Ah	2x12/63
	6.5	Waga baterii		kg	2x23
	6.6	Zużycie energii według cyklu VDI		kWh/h	0,25
	Inne	8.1	Rodzaj sterowania napędem		
8.4		Poziom hałasu przy uchu operatora zgodnie z EN 12 053		dB(A)	62

1) Z podniesionymi widłami.

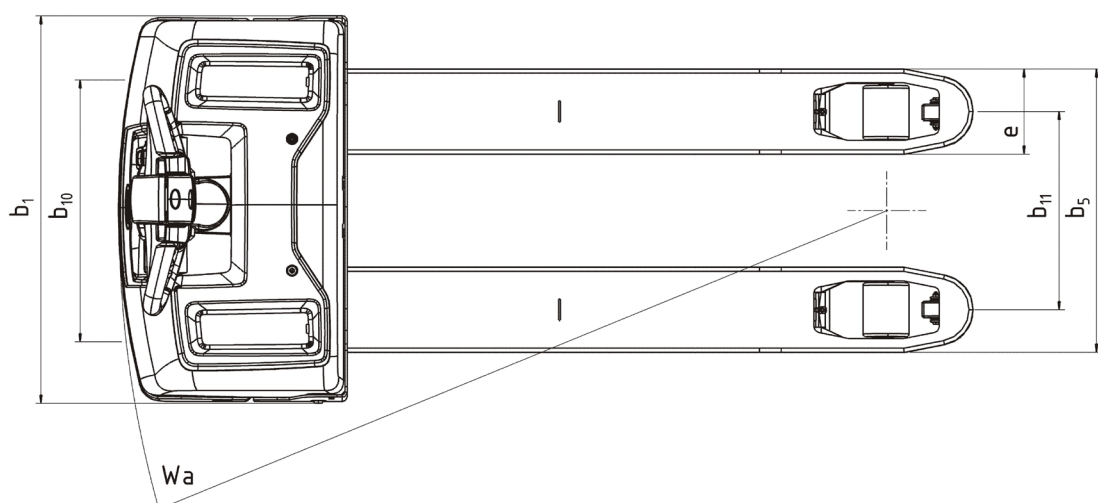
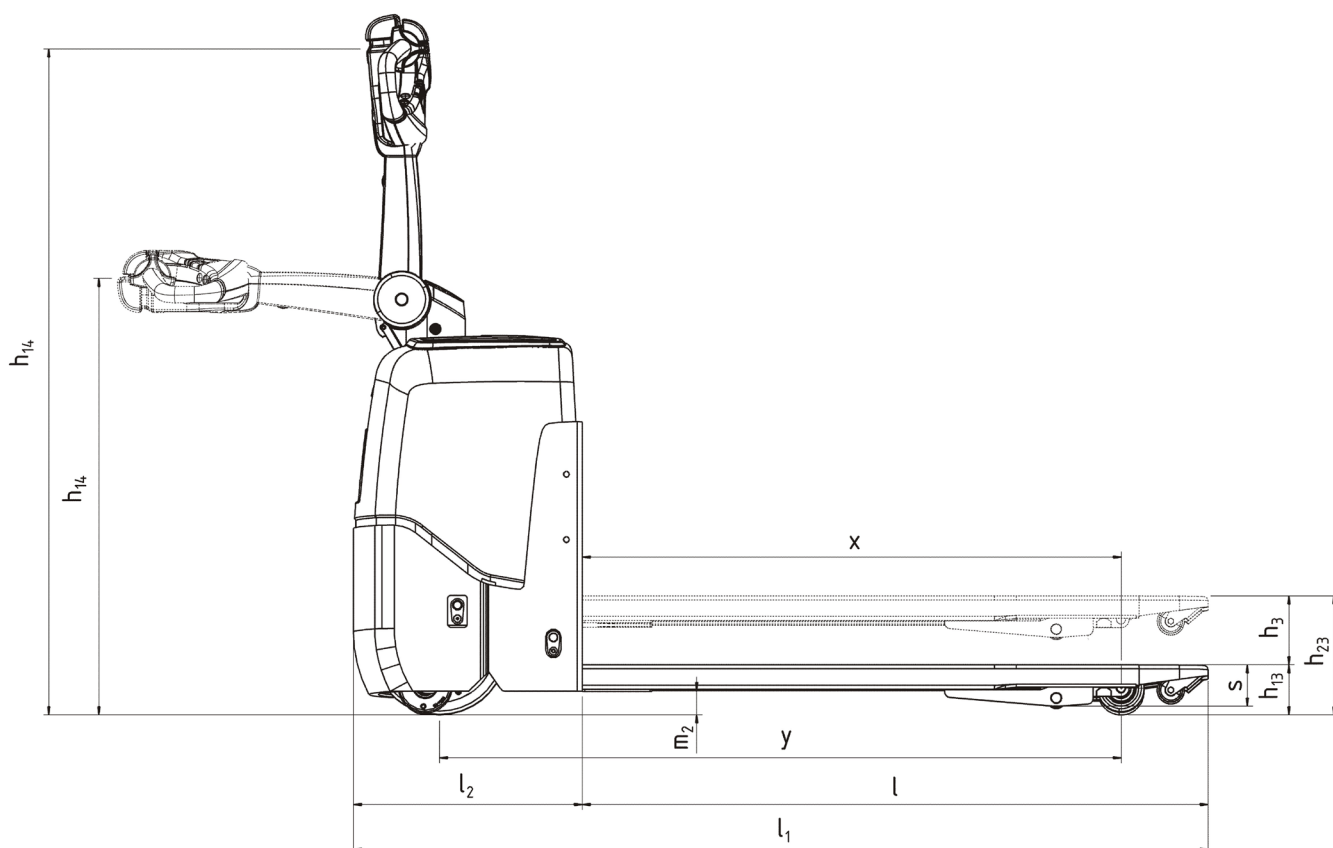
2) Pomiar według norm firmowych.

*) Dostępne są inne wymiary

Wszystkie dane oparte na konfiguracji według tabeli. Inne konfiguracje mogą skutkować odmiennymi wartościami.

Osiągi i wymiary wózka są wartościami znamionowymi, w granicach tolerancji.

Toyota Material Handling Manufacturing Sweden zastrzega sobie możliwość zmian w danych technicznych bez wcześniejszego powiadomienia.



Charakterystyka wózka:

- Kompaktowy i łatwy w manewrowaniu
- System Castor Link
- Baterie bezobsługowe
- Wbudowany prostownik
- Funkcja Click-2-Creep
- Parametry operatorskie
- Bezobsługowy silnik napędowy AC
- Kontrola dostępu
- Kompatybilny z narzędziem do zarządzania flotą I_Site



TP-Publikacje techniczne, Szwecja — 749998-470, wersja 3, 2016-12-21

TOYOTA

MATERIAL HANDLING