

Unoszący ręcznie prowadzony 1.4 - 1.6 tony



BT levio

W-series

LWE140

LWE160



Funkcja operatora idącego

Specyfikacja wózka					LWE140	LWE160
Dane identyfikacyjne	1.1	Producent			Toyota	Toyota
	1.2	Model			LWE140	LWE160
	1.3	Napęd			Elektryczny	Elektryczny
	1.4	Typ sterowania (pozycja operatora)			Ręcznie prowadzony	Ręcznie prowadzony
	1.5	Udźwig/ ładunek znamionowy	Q	kg	1400	1600
	1.6	Środek ciężkości ładunku	c	mm	600	600
	1.8	Odległość ładunku, od środka koła widel do przedniej powierzchni widel (widły podniesione/opuszczone)	x	mm	928/983 *)	928/983 *)
	1.9	Rozstaw osi (widły podniesione/opuszczone)	y	mm	1260/1315	1317/1372
	Ciężar	2.1	Ciężar roboczy włącznie z baterią		kg	419
2.2		Obciążenie na oś, z ładunkiem, koło jezdne/samonastawne/widel		kg	590/150/1115	695/150/1275
2.3		Obciążenie na oś, bez ładunku, koło jezdne/samonastawne/widel		kg	200/150/105	255/150/115
Koła	3.1	Koło jezdne/samonastawne/widel			Poliuretan	Poliuretan
	3.2	Rozmiar kół, przód		mm	Ø230x70	Ø230x70
	3.3	Rozmiar kół, tył		mm	Ø85x100	Ø85x100
	3.4	Dodatkowe koła (wymiar)		mm	Ø125x50	Ø125x50
	3.5	Koła, liczba przód/tył (x = koła napędzane)			1x+2/2	1x+2/2
	3.6	Rozstaw kół, przód	b ₁₀	mm	430	430
	3.7	Rozstaw kół, tył	b ₁₁	mm	394	394
Wymiary	4.4	Zakres ruchu podnoszenia	h ₃	mm	120	120
		Wysokość podnoszenia	h ₂₃	mm	205	205
	4.9	Wysokość ramienia sterującego w położeniu do jazdy, min./maks.	h ₁₄	mm	865/1235	865/1235
	4.15	Wysokość, opuszczone widły	h ₁₃	mm	85	85
	4.19	Długość całkowita	l ₁	mm	1631	1688
	4.20	Długość do przedniej powierzchni widel	l ₂	mm	481	538
	4.21	Szerokość całkowita	b ₁	mm	726	726
	4.22	Wymiary widel	s/e/l	mm	76/156/1150 *)	76/156/1150 *)
	4.25	Szerokość nad widłami	b ₅	mm	550 *)	550 *)
	4.32	Prześwit, środek rozstawu osi	m ₂	mm	21	21
	4.34.1	Szerokość ścieżki dla palet 1000x1200 w poprzek	A _{st}	mm	2233	2290
	4.34.2	Szerokość ścieżki dla palet 800x1200 wzdłuż	A _{st}	mm	2113	2170
4.35	Promień skrętu	W _a	mm	1429	1486	
Osiągi	5.1	Prędkość jazdy, z ładunkiem/bez ładunku		km/h	6/6	6/6
	5.2	Prędkość podnoszenia, z ładunkiem/bez ładunku		m/s	0,04/0,05	0,04/0,05
	5.3	Prędkość opuszczania, z ładunkiem/bez ładunku		m/s	0,09/0,08	0,09/0,08
	5.8	Maksymalna zdolność pokonywania wzniesień, z ładunkiem/bez ładunku		%	8/18 ¹⁾	8/18 ¹⁾
	5.10	Hamulec główny			Elektromagnetyczny	Elektromagnetyczny
Silnik elektryczny	6.1	Moc znamionowa silnika jezdnego S2 60 min		kW	1,0	1,0
	6.2	Moc znamionowa silnika podnoszenia przy S3 15%		kW	1,0 ²⁾	1,0 ²⁾
	6.4	Napięcie baterii, pojemność nominalna K _s		V/Ah	24/150	24/225 *)
	6.5	Ciężar baterii		kg	144 ¹⁾	192 ¹⁾
	6.6	Zużycie energii według cyklu VDI		kWh/h	0,28	0,28
		Zużycie energii według EN16796:2016		kWh/h	0,27	0,27
	6.7	Cykl przeładunkowy		t/h	86,5	104,5
	6.8	Zużycie energii na cykl przeładunkowy		kWh/h	0,65	0,72
Inne	8.1	Rodzaj sterowania napędem			Zmienne natężenie prądu przemiennego	

¹⁾ Wielkość zgodna ze standardem firmowym

²⁾ S3 10%

*) Dostępne są dodatkowe zmiany o innych wartościach.

Dane oparte o zestaw podstawowy: Mała komora bateryjna (LWE140) i średnia komora bateryjna (LWE160).

Rzeczywiste parametry i wymiary wózka mogą różnić się od nominalnych (w granicach tolerancji).

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

Cechy wózka:

- System BT Powerdrive
- System BT Castorlink
- Click-2-creep
- Sterowanie końcami palców
- Tymczasowa redukcja prędkości – przycisk żółwia
- Elektroniczny system hamowania
- Elektroniczna regulacja prędkości
- Bezpieczeństwo operatora
- Schowki
- Automatyczne wyłączenie
- Programowalność parametrów
- Łatwy dostęp podczas konserwacji
- Wbudowany prostownik (opcja)
- Toyota I_Site: System zarządzania flotą wózków (opcja)
- Olej hydrauliczny do pracy w niskich temperaturach (opcja)

