

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 wideł do przedniej powierzchni wideł (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	472
2.2		Obciążenie na oś, z ładunkiem, koło jezdne/samonastawne/wideł		kg	590/150/1115	695/150/1275	
2.3		Obciążenie na oś, bez ładunku, koło jezdne/samonastawne/wideł		kg	200/150/105	255/150/115	
Koła	3.1	Koło jezdne/samonastawne/wideł			Poliuretan	Poliuretan	
	3.2	Rozmiar kół, przód		mm	Ø230x70	Ø230x70	
	3.3	Rozmiar kół, tył		mm	Ø85x100	Ø85x100	
	3.4	Dodatkowe koła (wymiary)		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 wideł	l ₂	mm	481	538	
	4.21	Szerokość całkowita	b ₁	mm	726	726	
	4.22	Wymiary wideł	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).

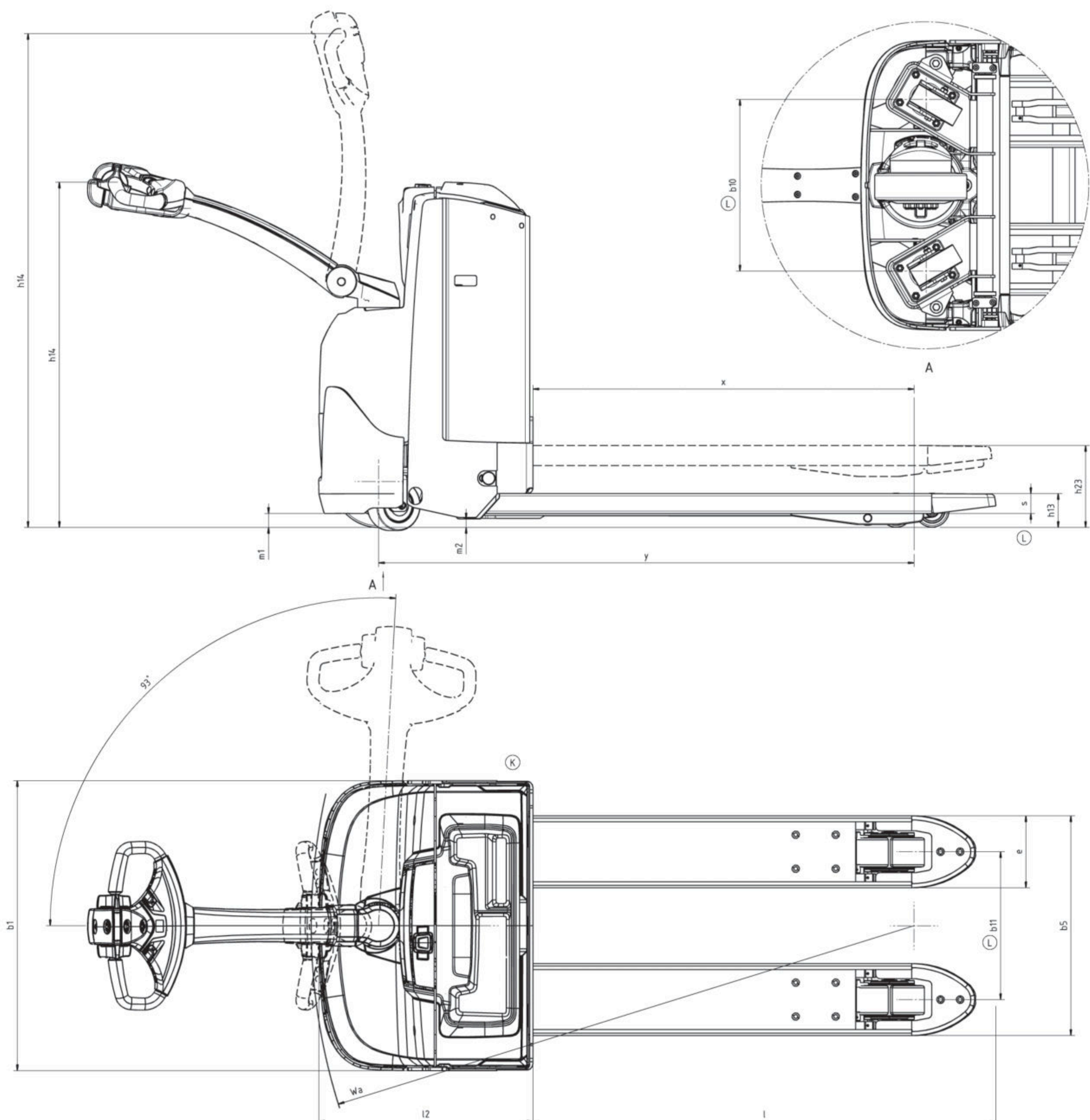
Toyota Material Handling zastrzega sobie możliwość zmian w danych technicznych bez wcześniejszego powiadomienia.

Baterie w zależności od wymiarów

BT levio

Wymiary		Komora bateryjna		LWE140, LWE160			
				Lead/Acid		Li-Ion	
				Mała	Średnia*	Mała	Średnia*
1.9	Rozstaw osi, widły podniesione/opuszczone	y	mm	1260/1315	1317/1372	1260/1315	1317/1372
2.1	Ciężar roboczy włącznie z baterią		kg	419	472	328	351
4.19	Długość całkowita	l_1	mm	1631	1688	1631	1688
4.20	Długość do przedniej powierzchni wideł	l_2	mm	481	538	481	538
4.34.1	Szerokość ścieżki dla palet 1000 x 1200 w poprzek	A_{st}	mm	2233	2290	2233	2290
4.34.2	Szerokość ścieżki dla palet 800 x 1200 wzdłuż	A_{st}	mm	2113	2170	2113	2170
4.35	Promień skrętu, widły podniesione	W_a	mm	1429	1486	1429	1486
6.4	Napięcie baterii, pojemność nominalna	K_5	V/Ah	24/150	24/225	24/105	24/150
6.5	Ciężar baterii		kg	144	192	50	71
	Ciężar baterii, min.—max.		kg	120 - 175	180 - 235	45 - 55	64 - 78

* LWE160



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 wyłączanie
- 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)