

Ręcznie prowadzony z masztem 1.45 - 2.0 tony



BT staxio

W-series

SWE145

SWE160

SWE200



Funkcja operatora idącego

Specyfikacja wózka				SWE145	SWE160	SWE200	
Dane identyfikacyjne	1.1	Producent		Toyota	Toyota	Toyota	
	1.2	Model		SWE145	SWE160	SWE200	
	1.3	Napęd		Elektryczny	Elektryczny	Elektryczny	
	1.4	Typ sterowania (pozycja operatora)		Ręcznie prowadzony	Ręcznie prowadzony	Ręcznie prowadzony	
	1.5	Udźwig/ ładunek znamionowy	Q	kg	1450	1600	2000
	1.6	Środek ciężkości ładunku	c	mm	600	600	600
	1.8	Odległość ładunku, od środka koła widel do przedniej powierzchni widel	x	mm	649	649	638
	1.9	Rozstaw osi	y	mm	1344	1344	1344
	Ciężar	2.1	Ciężar roboczy włącznie z baterią		kg	1439	1439
2.2		Obciążenie na oś, z ładunkiem, koło jezdne/samonastawne/widel		kg	510/481/1898	580/416/2043	600/521/2539
2.3		Obciążenie na oś, bez ładunku, koło jezdne/samonastawne/widel		Kg	360/578/501	380/558/501	360/704/596
Kola	3.1	Koło jezdne/samonastawne/widel			Friction/Vulkollan®/Vulkollan®		
	3.2	Rozmiar kół, przód		mm	Ø 230	Ø 230	Ø 230
	3.3	Rozmiar kół, tył		mm	Ø 85	Ø 85	Ø 85
	3.4	Dodatkowe koła (wymiar)		mm	Ø 125	Ø 125	Ø 125
	3.5	Koła, liczba przód/tył (x = koła napędzane)			1x+2/2 lub 4	1x+2/2 lub 4	1x+2/2 lub 4
	3.6	Rozstaw kół, przód	b ₁₀	mm	585	585	585
	3.7	Rozstaw kół, tył	b ₁₁	mm	370	370	390
Wymiary	4.2	Wysokość, opuszczony maszt	h ₁	mm	1946	1946	1946
	4.3	Podnoszenie swobodne	h ₂	mm	1478	1478	1378
	4.4	Zakres ruchu podnoszenia	h ₃	mm	4060	4060	3960
		Wysokość podnoszenia	h ₂₃	mm	4150	4150	4050
	4.5	Wysokość, wysunięty maszt	h ₄	mm	4668	4668	4668
	4.9	Wysokość ramienia sterującego w położeniu do jazdy, min./maks.	h ₁₄	mm	869/1294	869/1294	869/1294
	4.15	Wysokość, opuszczone widły	h ₁₃	mm	90	90	90
	4.19	Długość całkowita	l ₁	mm	1999	1999	2010
	4.20	Długość do przedniej powierzchni widel	l ₂	mm	849	849	860
	4.21	Szerokość całkowita	b ₁ /b ₂	mm	790/—	790/—	790/—
	4.22	Wymiary widel	s/e/l	mm	70/180/1150	70/180/1150	70/185/1150
	4.25	Szerokość nad widłami	b ₃	mm	570	570	575
	4.32	Prześwit, środek rozstawu osi	m ₂	mm	27,5	27,5	27,5
	4.33	Szerokość ścieżki dla palet 1000x1200 w poprzek	A _{st}	mm	2486	2486	2493
4.34	Szerokość ścieżki dla palet 800x1200 wzdłuż	A _{st}	mm	2385	2385	2394	
4.35	Promień skrętu	W _a	mm	1504	1504	1504	
Osiągi	5.1	Prędkość jazdy, z ładunkiem/bez ładunku		km/h	6,0/6,0	6,0/6,0	6,0/6,0
	5.2	Prędkość podnoszenia, z ładunkiem/bez ładunku		m/s	0,17/0,33	0,17/0,33	0,17/0,33
	5.3	Prędkość opuszczania, z ładunkiem/bez ładunku		m/s	0,45/0,45	0,45/0,45	0,45/0,45
	5.8	Maksymalna zdolność pokonywania wzniesień, z ładunkiem/bez ładunku ¹⁾		%	8/12	8/12	8/12
	5.9	Czas przyspieszenia (przez 10 m)		s	7,1	7,2	7,4
	5.10	Hamulec główny			Elektromagnetyczny	Elektromagnetyczny	Elektromagnetyczny
Silnik elektryczny	6.1	Moc znamionowa silnika jezdnego S2 60 min			1,8	1,8	1,8
	6.2	Moc znamionowa silnika podnoszenia przy S3 15%		kW	3	3	3
	6.4	Napięcie baterii, pojemność nominalna K _s		V/Ah	24/300	24/300	24/300
	6.5	Ciężar baterii		kg	195-270	195-270	195-270
	6.6	Zużycie energii według cyklu VDI		kWh/h	1,078	1,078	1,078
	Inne	8.1	Rodzaj sterowania napędem			AC	AC
8.4		Poziom hałasu przy uchu operatora zgodnie z EN 12 053		dB (A)	66	66	67

1) Wielkość zgodna ze standardem firmowym.

Dane dotyczą standardowego wózka z małą komorą baterijną.

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

Toyota Material Handling Manufacturing Sweden AB zastrzega sobie możliwość wprowadzenia zmian bez uprzedzenia.

Cechy wózka:

- BT Powertrak traction system
- Optimized Truck Performance
- Sterowanie końcami palców
- Elektroniczny system hamowania
- Elektroniczna regulacja prędkości
- Bezpieczeństwo operatora
- Schowki
- Automatyczne wyłączenie
- Programowalność parametrów
- Łatwy dostęp podczas konserwacji
- Łagodne podnoszenie
- Toyota I_Site: System zarządzania flotą wózków (opcja)
- Olej hydrauliczny do pracy w niskich temperaturach (opcja)

