

HELI

CDD12J-Li/CDD12JD-Li

Elektryczny wózek podnoszący z akumulatorem litowo-jonowym

Charakterystyka:

- Pompa podnośnika o dużej mocy – zwiększa wydajność pracy.
- Boczne stanowisko operatora – mniejszy promień skrętu, szerokie pole widzenia kierowcy.
- Układ napędowy z silnikiem na magnes stały – niewielkie gabaryty i ciężar, oszczędny pobór zasilania.
- Wodoszczelny przełącznik trybu „pełzającego” produkcji niemieckiej – spełnia wymagania wobec użytkowania w ciężkich warunkach, m.in. w niskich temperaturach, dużej wilgotności i przy silnym zapyleniu.
- Wskaźnik LED zasilania elektrycznego jest czytelny i łatwo zrozumiały.
- Zewnętrzna ładowarka akumulatorów – konstrukcja o chłodzeniu wydajniejszym od ładowarek pokładowych.
- Przedłużony dyszel sterujący jest wygodny i łatwy w obsłudze – zamontowano na nim przełącznik podnośnika, stacyjkę zapłonową i wskaźnik akumulatorów. Dyszel odpowiada normom dobrej ergonomii. Ponadto umożliwia precyzyjne panowanie nad prędkością pracy wózka dzięki trybowi „pełzającemu”. Dyszel jest osadzony na amortyzatorach pneumatycznych, dzięki czemu jego ruch jest płynny i samoczynnie przechodzi w położenie zerowe, gdy operator go puści.
- Stalowa klatka ochronna o małych oczkach – trwała, sztywna i o dużej wytrzymałości na uderzenia.
- Bezobsługowy akumulator.



CDD12J-Li/CDD12JD-Li

Dane producenta i techniczne

Charakterystyka

1.01	Producent		HELI				
1.02	Model		CDD12J-U				CDD12JD-Li
1.03	Stanowisko operatora		Piesze				
1.04	Znamionowa masa trakcyjna	Q [kg]	1200				
1.05	Typ masztu		Maszt pojedynczy	Standardowy 2-stopniowy			maszt jednoczęściowy
1.06	Wysokość podnoszenia	h3 (mm)	1600	2000	2500	3000	3500
1.07	Udźwig na wysokości maksymalnej podnośnika	kg	1200	1050	900	750	600
1.08	Masa użytkowa (z akumulatorem)	kg	358	404	418	450	472
1.09	Środek ciężkości ładunku	c [mm]	600				
1.10	Środek osi od czoła wideł	x [mm]	780				
1.11	Rozstaw osi	y [mm]	1230				1100
1.12	Sterownik		CURTIS				

Koła/opony

2.01	Rodzaj kół	Φxw (mm)	Opony poliuretanowe lite				
2.02	Rozmiar koła napędowego	Φxw (mm)	Φ 210x70				
2.03	Rozmiar koła nośnego	Φxw (mm)	Φ 80x70				
2.04	Koła pomocnicze (wymiary)		Φ 150x58				
2.05	Liczba kół przednich/tylnych (x = koła napędzane)		1x+1/4				

Wymiary

3.01	Wysokość masztu złożonego	h1 (mm)	2014	1495	1745	1995	2245	1990
3.02	Wysokość masztu wysuniętego	h4 (mm)	2014	2452	2952	3452	3952	2060
3.03	Wysokość wideł, dolne położenie	h13 (mm)	86					
3.04	Długość całkowita	l1 (mm)	1755					1632
3.05	Długość od czoła wideł	l2 (mm)	605					482
3.06	Szerokość całkowita	b1/ b2 (mm)	795					
3.07	Wymiary wideł	s/e/l (mm)	60/160/1150					
3.08	Szerokość wideł	b5 (mm)	570/650/695					
3.09	Prześwit min.	m2 (mm)	26					
3.10	Szerokość korytarza dla palety 1000x1200 w poprzek wideł	Ast [mm]	2245					2120
3.11	Szerokość korytarza dla palety 800x1200 wzdłuż wideł	Ast [mm]	2185					2060
3.12	Min. promień skrętu	Wa [mm]	1405					1280

Osiągi

4.01	Prędkość jazdy z ładunkiem / bez ładunku	km/h	4,0/4,2				
4.02	Prędkość podnoszenia z ładunkiem / bez ładunku	(mm/s)	92/136				
4.03	Prędkość opuszczania z ładunkiem / bez ładunku	(mm/s)	112/98				
4.04	Maks. zdolność pokonywania wzniesień z ładunkiem / bez ładunku	(%)	3/10				
4.05	Hamulec roboczy		Hamulec elektromagnetyczny				

Napęd

5.01	Moc silnika napędowego dla S2 60 min.	(kW)	0.75				
5.02	Moc znamionowa silnika podnośnika dla S3 15%	(kW)	2.2				
5.03	Akumulator DIN 42531/25/36 A, B, C, brak		Brak				
5.04	Napięcie akumulatora/pojemność znamionowa	(V/Ah)	24/60 (LFP)				
5.05	Ciężar akumulatora (±5%)	(kg)	16				

Pozostałe

6.01	Poziom hałasu przy uchu operatora	(dB(A))	≤70				
6.02	Rodzaj układu kierowniczego		Mechaniczny układ kierowniczy				

