

CROWN

Dane techniczne

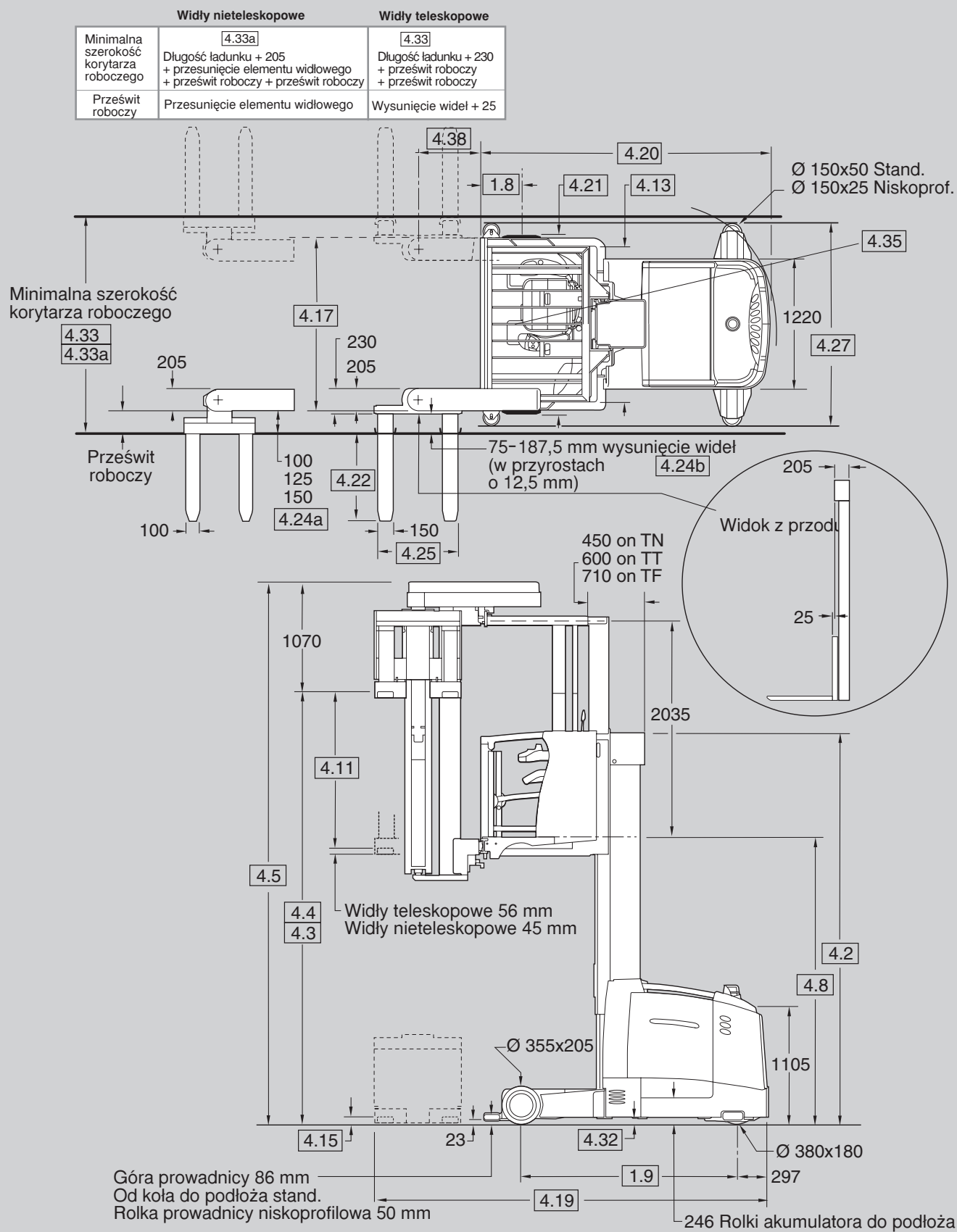
Seria TSP 6000

Wózek podnośnikowy do
kompletacji zamówień z
podnoszoną kabiną
operatora

TSP 6000

Seria





Informacje ogólne	1.1	Producent	Crown Equipment Corporation			
	1.2	Model			TSP 6000-1.0 TN/TF/TT	TSP 6000-1.25 TN/TF/TT
	1.3	Napęd	elektryczny		V	48
	1.4	Typ operatora				stojący/siedzący
	1.5	Udźwig*		Q	t	1.0 1.25
	1.6	Środek ładunku		c	mm	600
	1.8	Odległość ładunku	TN-TF / TT	X	mm	386 / 411
	1.9	Rozstaw osi		y	mm	Patrz Tab. 3
	2.1	Masa	Bez baterii		kg	Patrz Tab. 1
Opony	3.1	Typ ogumienia				poliuretanowe
	3.2	Opony	przód		mm	Ø 355 x 205
	3.3	Opony	Tył		mm	Ø 380 x 180
	3.4	Koła dodatkowe	rolki prowadzące, stand./niskoprofilowe		mm	Ø 150 x 50 / Ø 150 x 25
	3.5	Koła	liczba (x = napędzane) przód/tył			2 / 1x
	3.6	Rozstaw kół	przód	b10	mm	1015 - 1625
Wymiary	4.2	Maszt	wysokość w położeniu opuszczon	h1	mm	Patrz Tab. 1
	4.3	Podnoszenie swobodne	maszt TN, maszt TF	h2	mm	Patrz Tab. 1
	4.4	Wysokość podnoszenia	podnoszenie podst.+podnoszenie dodatk.	h3	mm	Patrz Tab. 1
	4.5	Maszt	wysokość w stanie wysuniętym	h4	mm	Patrz Tab. 1
	4.8	Wysokość stan. operatora	Położenie podniesione/opuszczone	h7	mm	460 / h4 - 2415
	4.11	Podniesienie dodat.		h9	mm	1750
	4.13	Szerokość kabiny			mm	1220 / 1320 / 1475
	4.15	Wysokość wideł opusz.		h13	mm	75
	4.17	Szerokość ramy poprz.			mm	Patrz Tab. 4
	4.19	Długość całkowita		l1	mm	Patrz Tab. 3
	4.20	Dł. el. czoł.		l2	mm	Patrz Tab. 3
	4.21	Szerokość całkowita	przód/tył	b1/b2	mm	od 1220 do 1830 / 1220
	4.22	Wymiary wideł	nietelskopowe	wxsxd	mm	45 x 100 x 760/915/950/1070/1150/1220
			teleskopowe	wxsxd	mm	56 x 150 x 915/950/1070/1150/1220/1370
	4.24a	Przes. elem. widłowego	nietelskopowe	b8	mm	100 / 125 / 150
	4.24b	Wysuwanie wideł	teleskopowe	b8	mm	75-187,5 mm w przyrostach o 12,5 mm
	4.25	Zewnętrzny rozstaw wideł	(standardowe)	b5	mm	Patrz Tab. 4
	4.27	Szerokość na rolkach prow.	opcjonalnie dostęp. w przyrostach 6,5 mm	b6	mm	Od 32 do 222 szersze niż szer. całkow. kół obciążonych (poz. 4.21)
	4.32	Prześwit nad nawierzchnią	środek rozstawu osi	m2	mm	46
	4.33	Szerokość korytarza rob.	widły teleskop.	Ast	mm	Patrz rysunek
	4.33a	Szerokość korytarza rob.	widły nieteleskopowe	Ast	mm	Patrz rysunek
	4.34a	Korytarz przecinający			mm	Patrz Tab. 3
	4.35	Promień skrętu		Wa	mm	Patrz Tab. 3
	4.38	Dł. części do obsł. ład.	standardowo	l8	mm	585 / 685
			opcjonalnie dost. w przyrostach 76 mm	l8	mm	od 762 do 1370
Osiągi	5.1	Prędkość jazdy	wid. z prz. - fot. w dow. poł. z ład./bez ład.		km/h	9,6 / 10,4
			zesp. nap. z prz. - fot. ust. do prz. z ład./bez ład.		km/h	9,6 / 9,6
			zesp. nap. z prz. - fot. ust. w bok z ład./bez ład.		km/h	11,2 / 12,0
	5.2	Prędkość podnoszenia maszt główny	TN/TF standardowe z ład./bez ład.		m/s	0,28 / 0,33
			TN/TF dużej mocy z ład./bez ład.		m/s	0,36 / 0,41
			TT standardowe z ład./bez ład.		m/s	0,33 / 0,37
	5.2a	Prędk. podn. maszt dodatk.	maszt dodatkowy z ład./bez ład.		m/s	0,41 / 0,41
	5.3	Prędkość opuszczania	maszt główny z ład./bez ład.		m/s	0,41 / 0,41
	5.3a	Prędkość opuszczania	maszt dodatkowy z ład./bez ład.		m/s	0,42 / 0,42
		Prędkość obrotu	obrót o 180°		s	6 - 10
Silniki		Prędkość boczna			cm/s	10 - 33
	5.10	Hamulec				włączane mechanicznie, zwalniane elektrycznie
	6.1	Silnik jezdny	znam. moc pracy ciągłej 60 min.		kW	7,3
	6.2	Silnik podnoszenia	czas załączenia 30 % standardowe TN/TF		kW	16,2
			czas załączenia 30 % dużej mocy TN/TF, std. TT		kW	23
	6.3	Maks.rozmiar akumulatora			mm	Patrz Tab. 2
Silniki	6.4	Napięcie akumulatora	pojemność nominalna K5		V/Ah	48 / 700 48 / 840, 980, 1120
	6.5	Masa akumulatora	minimalna		kg	Patrz Tab. 2
	8.1	Rodzaj sterownika				napędowy AC i podnoszenia AC

* Obniżenie udźwigu zależy od kombinacji czynników takich jak: środek ciężkości, szerokość całkowita, przesunięcie 180°/wysunięcie wideł, rozmiaru przedziału baterii, wysokości podnoszenia i prędkości jazdy.*

Tabela 1 Wysokość podnoszenia

			TSP 6000-1.0 & TSP 6000-1.25														
4.2	Wys. w poł. opuszcz. TN&TF	h1	mm	3000	3175	3330	3480	3635	3785	3940	4090	4245	4395	4550	4700	4855	
4.2	Wys. w poł. opuszcz. TT	h1	mm	n/a	n/a	n/a	2925	3025	3125	3230	3330	3430	3535	3635	3735	3840	
4.3	Wys. podn. swob. TN ◯	h2	mm	1830													
4.3	Wys. podn. swob. TF ●	h2	mm	n/a	2105	2260	2415	2565	2720	2870	3025	3175	3325	3480	3630	3785	
4.3	Wys. podn. swob. TT	h2	mm	n/a	n/a	n/a	1855	1955	2055	2160	2260	2360	2460	2565	2665	2770	
4.4	Wys. podn. ●	h3	mm	4900	5255	5560	5865	6170	6475	6780	7085	7390	7695	8000	8305	8610	
4.5	Wys. w st. wys.	h4	mm	5970	6325	6630	6935	7240	7545	7850	8155	8460	8765	9070	9375	9680	
2.1	Masa wózka ▲	“AA” przedz. baterii	kg	5590 to 6090													
		“A” przedz. baterii	kg	5620 to 6120													

TSP 6000-1.0 & TSP 6000-1.25										TSP 6000-1.25						
4.2	Wys. w poł. opuszcz. TN&TF	h ₁	mm	5005	5160	5310	5465	5615	5770	5920	6075	6225	6380	n/a	n/a	n/a
4.2	Wys. w poł. opuszcz. TT	h ₁	mm	3940	4040	4140	4245	4345	4445	4550	4650	4750	4855	4955	5055	5160
4.3	Wys. podn. swob. TN [○]	h ₂	mm	1830							1830			n/a	n/a	n/a
4.3	Wys. podn. swob. TF ●	h ₂	mm	3935	4090	4240	4395	4545	4700	4850	5005	5155	5310	n/a	n/a	n/a
4.3	Wys. podn. swob. TT	h ₂	mm	2870	2970	3070	3175	3275	3380	3480	3580	3680	3785	3885	3985	4090
4.4	Wys. podn. ●	h ₃	mm	8915	9220	9525	9830	10135	10440	10745	11050	11350	11660	11965	12270	12570
4.5	Wys. w st. wys.	h ₄	mm	9985	10290	10595	10900	11205	11510	11815	12120	12425	12730	13035	13335	13640
2.1	Masa wózka ▲	"AA" przedz. baterii	kg	6130 to 6290							n/a					
		"A" przedz. baterii	kg	6160 to 6650												

[○] Tylko podnoszenie dodatk.

● Włącznie z podnoszeniem dodatk.

▲ Masa wózka bez akumulatora, masztu TN, min. obciążenie całk. kół obciążonych, długość części do obsługi ładunku, widły nieteleskopowe

Tabela 2 Akumulator

				TSP 6000-1.0		TSP 6000-1.25			
Akumulatory	rozmiar przedziału			AA	A	B	C		
	amperogodzin	Ah		700	840	980	1120	1395	
	ogniwa zgodnie z normą DIN 43531			5 PzS	6 PzS	7 PzS	8 PzS	9 PzS H	
	układ cel			B	B	B	B	A	
6.3	Rozmiar akumulatora [°]	długość maks.*	mm	1130*	1130*	1130*	1130*		
		długość zalecana	mm	1035	1035	1035	1035	1130*	
		szerokość maks.	mm	543	627	714	857		
		wysokość	mm	787	787	787	787		
6.5	Masa akumulatora [°]	Oдношник	kg	1065	1245	1425	1615		

* Wymaga opcjonalnego zestawu rozpórek, dla długich akumulatorów

[°] Skontaktuj się z firmą Crown, aby uzyskać szczegółowe rysunki

Tabela 3 Rozmiar korytarza przecinającego dla TN/TF Mast

				TSP 6000-1.0	TSP 6000-1.25				
6.3	Komora akumulatora			AA	A	B	C		
1.9	Rozstaw osi	TN/TF, +89 mm dla TT	mm	1950	2034	2121	2265		
4.20	Dł. el. czoł.	TN/TF, +114 mm dla TT	mm	2634	2718	2805	2949		
4.35	Promień skrętu	TN/TF, +89 mm dla TT	mm	2247	2331	2418	2562		
4.19	Długość całkowita	TN/TF, +114 mm dla TT	mm	3599	3683	3770	3914		
4.34a	Korytarz przecinający*	bez obciążenia	mm	3962	3988	4089	4216		Długość części do obsługi ładunku 585mm
		szerokość ładunku 800mm / długość ładunku 1200 mm	mm	3988	4064	4166	4293		
4.19	Długość całkowita		mm	3699	3783	3870	4014		
4.34a	Korytarz przecinający*	bez obciążenia	mm	4013	4089	4166	4318		Długość części do obsługi ładunku 685mm
		szerokość ładunku 1200mm /długość ładunku 1000mm	mm	4242	4318	4420	4547		

* Wymiary korytarzy przecinających uwzględniają 200 mm odległość bezpieczeństwa zgodnie z normą VDI 2198

Tabela 4 Rama poprzeczna i rozstaw widel

4.17	Szerokość ramy poprzecznej	1220 — szerokość kabiny	mm	1220	1245	1270	1295		
		1320 — szerokość kabiny	mm	1320	1345	1370	1395	1420*	1445*
		1475 — szerokość kabiny	mm	1475	1500	1525	1550	1575*	1600*
		1475 — szerokość kabiny**	mm	1625	1650	1675	1700	1725	1750

4.25	Zewnętrzny rozstaw (standardowo)	Długość części do obsługi ładunku		Szerokość karetki	Teleskopowe	Nieteleskopowe
		Część do obsługi ładunku 585-1370	mm	760	od 550 do 760	od 380 do 760
		Część do obsługi ładunku 740-1370	mm	1065	od 850 do 1065	od 380 do 1065
		Część do obsługi ładunku 890-1370	mm	1370	od 1155 do 1370	od 380 do 1370

* Do obu stron kabiny/podestu zostanie dodane przykręcane rozszerzenie podestu/kabiny

** Rzeczywista szerokość kabiny 1475 mm z uwzględnieniem 75 mm rozszerzenia kabiny przypawanego do każdej stron w rezultacie daje podest o szerokości 1625 mm

Udźwig

Przy środku ładunku na wysokości 600 mm:
TSP 6000-1.0 - 1000 kg
TSP 6000-1.25 - 1250 kg

Wypożyczenie standardowe

- Maszt TN – brak swobodnego podnoszenia w maszcie głównym, ale 1750 mm swobodnego podnoszenia w maszcie pomocniczym
- Układ napędowy pracujący pod napięciem 48 V (z bezpiecznikami)
- Praktycznie bezobsługowe silniki prądu zmiennego podnoszenia i jazdy
- Zintegrowany system sterowania Access 1 2 3™
 - Interakcyjny, czterowerszowy wyświetlacz
 - Wskaźnik rozładowania akumulatora z blokadą podnośnika
 - Monitor udźwigu
 - Diagnostyka podczas uruchomienia i w trakcie pracy
 - Przechowywanie historii danych diagnostycznych
 - Liczniki czasu m.in. licznik czasu pracy silnika jezdny, silnika hydraulicznego, silnika sterowania i przebiegu pracy (czas naliczany, jeżeli jeden ze wspomnianych wcześniej liczników jest aktywny)
 - Programowane krzywe prędkości i maksymalne prędkości jazdy
 - Linearne sterowanie prędkością w celu zmniejszania prędkości przy podniesionym podeście
 - Programowane blokady prędkości podnoszenia/opuszczania z możliwością obejścia
- Inteligentny układ hamulcowy (Intelligent Braking System) łączy hamowanie silnikiem z optymalnymi parametrami hamowania ciernego
- Inteligentny układ hamulcowy powoduje zmniejszenie prędkości jazdy przy skręcaniu i zapewnia płynne sterowanie elektroniczne
- Fotel MoveControl™
 - W pełni zintegrowane elementy sterujące lewej i prawej ręki
 - Możliwe położenia pracy: -20, 0, 60 i 90 stopni
 - Niezależny obrót fotela
 - Obsługa na siedząco lub na stojąco
 - Regulacja wysokości w zakresie 190 mm (fotel i podłokietniki)
 - Regulacja położenia podłokietników
 - Zintegrowane czujniki rąk
- Maszt zamknięty, zapewniający doskonałą sztywność przy podniesieniu
- Wytrzymała jednostka napędowa
 - Łatwe w demontażu stalowe drzwi i pokrywy
 - Dostęp do akumulatorów od góry
 - Światło błyskowe
 - Zdejmowany fartuch koła sterującego (łatwy dostęp)
 - Zawór ręcznego opuszczania umieszczony przy jednostce napędowej
 - Rolki akumulatora o średnicy Ø 70 mm
 - Niebieskie złącze do baterii akumulatorowej SBE 320
 - Znakowane kolorami okablowanie
- Wytrzymały podest
 - Mocna przednia poręcz i boczne drzwiczki na zawiasach
 - Płynne i kompleksowe sterowanie jazdą, podnoszeniem/opuszczaniem masztu głównego, podnoszeniem/opuszczaniem masztu dodatkowego, ruchem poprzecznym i obrotowym
 - Fotel MoveControl™
 - Wysokiej jakości mata podłogowa
 - Wentylator dla operatora
 - Podwójne reflektory górne
 - Podwójne regulowane reflektory robocze
 - Regulowane lustro wsteczne
 - Stacyjka
 - Klakson
 - Gniazdo 12 V
 - Wiele schowków
 - Częściowa osłona z pleksiglasu nad głową
 - System awaryjnego opuszczania operatora
- Mapy do szybkiego wglądu InfoPoint®
- Przedział baterii
 - TSP 6000-1.0** Przedział baterii „AA”
 - TSP 6000-1.25** Przedziały baterii „A”, „B” lub „C”

Wypożyczenie dodatkowe

- Sterowanie przewodowe
 - Zakres 5,2-10kHz
- Szyny kierujące
 - Standardowe: wysokość 100 mm
 - Niskoprofilowe: wysokość 50 mm
- Maszt TF do pełnego swobodnego podnoszenia i trzyczęściowy maszt (TT) zapewniający najlepsze podnoszenie w położeniu opuszczonym i rozłożonym
- System sterowania z wykrywaniem końca korytarza roboczego
- Jednostka napędowa/rama główna
 - Regulowana szerokość całkowita (OAW) w przyrostach o 25 mm

- Ogumienie bezśladowe na kołach obciążonych i kole napędzanym.
 - Różne światła ostrzegawcze
 - Wyłącznik elementu ustalającego baterii
- Wysokowydajny system podnoszenia (tylko maszty TN/TF)
 - Podest
 - Przedłużone części do obsługi ładunku i szerokości karetki
 - Widły teleskopowe i nieteleskopowe
 - Zasilanie i uchwyty mocujące do terminalu WMS
 - Tylnie szyby z pleksiglasu
 - Przełącznik kluczykowy wyboru strefy
 - Aksesoria Work Assist™
 - Światła robocze
 - Deska z klipem i zaczepem
 - Płyta (do montażu terminalu WMS)
 - Regulowane ramie obrotowe (do terminalu WMS)

Wypożyczenie dodatkowej infrastruktury

- Sterownik liniowy
- Przewód prowadzący
- Magnesy EAC

Układ elektryczny

Wysokowydajny elektryczny układ napędowy (48 V). Silniki prądu zmiennego — podnoszenia i jezdny — zapewniają doskonałą kontrolę przy każdej prędkości. Wszystkie funkcje wózka są monitorowane i sterowane za pomocą układu Access 1 2 3. Każdy z wyposażonych w mikroprocesor modułów rozmieszczonych w wózku pozostaje w stałej komunikacji z pozostałymi, co zapewnia nieprzerwaną kontrolę.

Trwałe tranzystorowe urządzenia kodujące i czujniki Halla stosowane są w celu wykrywania parametrów roboczych. Znakowane kolorami okablowanie i unikatowy system firmy Crown InfoPoint ogranicza okresy przestoju przez zapewnienie jasnych wskazań technikom serwisowym.

Platforma operatora

Stanowisko MoveControl™ Seat obraca się o 110°, co umożliwia operatorom wybór pracy na siedząco lub na stojąco. Siedzisko fotela i oparcie można niezależnie odchylać, co zapewnia dodatkowe możliwości. Można je również złożyć, tworząc miękkie oparcie dla stojącego operatora. Fotel i elementy sterujące można regulować w zakresie 190 mm w płaszczyźnie pionowej.

Elementy sterujące wszystkich funkcji roboczych zostały przemyślnie rozmieszczone w podłokietnikach fotela.

Są one zawsze rozmieszczone w podobny sposób w stosunku do operatora, niezależnie od położenia fotela. Co więcej, podłokietniki można składać, co zwiększa swobodę poruszania się na podeście. Wielofunkcyjne elementy sterujące zaplanowano tak, aby umożliwić szeroką gamę złożonych czynności. Elementy sterujące po prawej stronie służą do sterowania funkcjami jazdy, podnoszenia/opuszczania podnośnika głównego i ruchu poprzecznego, a elementy sterujące po lewej stronie — do sterowania funkcjami podnoszenia/opuszczania podnośnika dodatkowego oraz obracania. Ruchy rąk wykrywane są za pomocą strumieni światła w podczerwieni, a stopy uruchamiają duże, płaskie czujniki w podłodze.

Duża płyta podłogowa pokryta jest wysokiej jakości matą, zapewniającą komfort.

Inne elementy przyczyniające się do wygod operatora to ułatwiające pracę akcesoria m.in. dwuzakresowy wentylator oraz dwa reflektory robocze umieszczone w górnej osłonie bezpieczeństwa.

Do rury przeznaczonej do elementów pomocniczych można przymocować inne akcesoria (można je również przyczepić na poprzecznych rurach osłony górnej). Liczne schowki zapewniają wiele miejsca na rzeczy osobiste i narzędzia.

Aby funkcje jazdy i podnoszenia podnośnika głównego działały poprawnie, stopy operatora i prawa ręka muszą znajdować się we właściwym położeniu roboczym. Uruchamianie funkcji obsługi ładunku możliwe jest tylko w przypadku włączenia czujnika lewej ręki. Podczas wszelkich ruchów wózka muszą być zamknięte bramki. Wózek można zatrzymać jednym z dwóch hamulców głównych uruchamianych nożem lub za pomocą zmiany kierunku obrotów silnika jazdy — stosując hamowanie przeciwpądowe.

Wyświetlacz

Czterowerszowy wyświetlacz (Access 1) został wygodnie zamontowany pionowo po lewej stronie, co umożliwia łatwy dostęp. Oprócz informacji diagnostycznych i kalibracyjnych na wyświetlaczu można przeglądać:

- Kody bieżących zdarzeń
- Wskazania dotyczące rozładowania akumulatora
- Położenia koła sterowania
- Stan przewodu w/wył.
- Monitor udźwigu
- Wysokość widełek
- Obciążenie
- Godzinę i datę

Interaktywny wyświetlacz można używać do sprawdzania parametrów wózka lub ich regulacji bez konieczności stosowania ręcznego urządzenia sterującego lub komputera przenośnego. Standardowo w wózku montowane są najnowocześniejsze rozwiązania diagnostyczne. Przy użyciu wyświetlacza można monitorować każdy czujnik w czasie rzeczywistym. Możliwe jest również testowanie wielu ze sterowników wyjściowych.

Zespół napędowy

Wysokowydajny zespół napędowy zaprojektowano z myślą o równomiernym rozkładaniu naprężeń podczas zdejmowania i składowania palet. Stalowe drzwiczki i pokrywy chronią składniki elektryczne i hydrauliczne przed środowiskiem pracy i dostępem osób nieupoważnionych. Wszystkie pokrywy można łatwo zdjąć za pomocą kilku narzędzi. Mocne ramy ochronne można łatwo wymienić. Obsługa akumulatorów jest łatwa dzięki górnemu panelowi dostępowemu, który można w prosty sposób zdemontować.

Masz

Wyjątkowy masz zamknięty minimalizuje odchylenia na całej długości. Belki dwuteowe przyspawane do masywnej poprzecznicy równie dobrze utrzymują przednie jak i boczne obciążenie. Cylindry podnośników, węże, kable i łańcuch wewnątrz masztu chronione są przed wpływem środowiska roboczego, przy czym są łatwo dostępne w celu konserwacji. Wbudowane czujniki w maszcie głównym wykrywają luz łańcucha i powodują wyłączenie funkcji opuszczania masztu głównego, masztu dodatkowego, obracania lub ruchu bocznego. Szybą z tyłu podestu umożliwia dobrą widoczność powyżej obszaru ustawiania.

System Access 1 2 3™

Wszelchstronny system sterowania Access 1 2 3 to modularny układ komunikacji i sterowania. Monitoruje wszystkie czujniki pojazdu, podejmuje decyzje w oparciu o odczyty czujników, dzięki temu wszystkie ruchy systemu przebiegają bezpiecznie i gładko.

Osiem modułów komunikuje się ciągle poprzez szynę CAN (Control Area Network), co zapewnia

dostępność wszystkich danych w czasie rzeczywistym przez cały czas działania.

- Access 1
Moduł interaktywnego wyświetlacza
- Access 2
Moduł sterujący układ hydraulicznego
- Access 3
Moduł sterujący trakcji
- Access 4
Moduł sterujący pojazdu
- Access 5
Moduł sterujący sterowania
- Access 6
Moduł sterujący naprowadzania
- Access 7
Dodatkowy moduł sterujący
- Access 8
Moduł sterujący operatora

Uproszczony układ hydrauliczny

Układ hydrauliczny został zaprojektowany tak, aby zapewniać wysoką wydajność przy uproszczonej budowie: mniejszej liczbie części, połączeń i węży. Zespół masztu/wysięgnika można zupełnie odłączyć od jednostki napędowej bez konieczności odłączania połączeń hydraulicznych. Umożliwia to łatwiejsze składanie wózka w celach transportowych, a także powoduje odizolowanie układu hydraulicznego od układu elektrycznego, dzięki czemu olej lub inne zanieczyszczenia nie mają wpływu na ten układ. Wszystkie funkcje hydrauliczne sterowane są za pomocą dwóch bloków rozgałęźnych — jednego w ramie głównej i drugiego w części do obsługi ładunku.

Duże silniki prądu zmiennego zapewniają dostatek mocy do podnośnika głównego, podnośnika dodatkowego, funkcji ruchu poprzecznego, obracania i wysuwania widel. Układy hydrauliczny i elektryczny idealnie współpracują zapewniając doskonałą kontrolę nad częścią ładunkową, co umożliwia bezproblemową i bezpieczną obsługę ładunków. Wskaźniki przyspieszenia oraz prędkości maksymalne można zaprogramować odpowiednio do zastosowania wózka. Zawór ręcznego opuszczania umieszczony w zespole napędowym pozwala na opuszczanie platformy z poziomu podłoża. Przed opuszczeniem można ustawić widły w położeniu startowym.

Układ trakcyjny

Masywny silnik prądu zmiennego zapewnia duże przyspieszenie i prędkość jazdy, ale pozwala również na poruszanie się z bardzo niewielką prędkością na dystansach kilku milimetrów w celu precyzyjnego rozmieszczania palet. Moment napędowy przenoszony jest z silnika do osi napędowej za pomocą przekładni kątowych z zębami krzywoliniowymi oraz kół zębatych śrubowych. Silnik jazdy nie obraca się, minimalizując zużycie przewodów elektrycznych. Wskaźniki przyspieszenia i zwalniania można zaprogramować odpowiednio do zastosowania. Zmiany kierunku obrotów są płynne i natychmiastowe. W celu zwiększenia bezpieczeństwa i produktywności można wybierać odpowiednie profile wydajności. Na prędkość wywierają wpływ czynniki takie jak: kierunek jazdy, wysokość podestu, położenie widel oraz to, czy urządzenie pracuje w trybie naprowadzania. Prędkości maksymalne zmniejszane są stopniowo wraz ze stopniem podniesienia podestu.

Inteligentne hamowanie

Opatentowany Inteligentny układ hamulcowy (Intelligent Braking System) łączy hamowanie silnikiem z trzystopniowym hamowaniem ciernym, co zapewnia maksymalne bezpieczeństwo i wygodę operatorowi. Podczas uruchamiania hamulców pod uwagę brane są takie czynniki jak prędkość wózka, kierunek jazdy, wysokość widel i ich obciążenie oraz masa wózka. Ponadto minimalizowane jest korzystanie z hamulców ciernych, co powoduje zwiększenie ich żywotności. Chociaż operator może w każdej chwili użyć hamulców głównych za pomocą dwóch pedałów podłogowych, ma również do wyboru hamowanie przy użyciu silnika, zmieniając kierunek obrotów (hamowanie przeciwnapędowe).

Inteligentne sterowanie

W pełni elektroniczny system sterowania zapewnia proste manewrowanie. Maksymalna prędkość wózka jest zmniejszana, kiedy koło sterowane zmienia kierunek o więcej niż 10 stopni. Wraz ze zwiększeniem działań sterowania zmniejsza się prędkość. To inteligentne podejście zapewnia maksymalny poziom bezpieczeństwa i komfortu operatora.

Część do obsługi ładunku

Część obrotowa karetki widel o obrocie 180° umożliwia obsługę palet po obu stronach wózka lub z przodu. Położenie widel jest ciągle monitorowane w celu zapewnienia bezpiecznej i wydajnej obsługi. Funkcje obsługi widel można łączyć w celu stosowania równoczesnych operacji, co znacznie zwiększa wydajność. Funkcja automatycznego obracania (ang. Auto-Pivot) umożliwia automatyczny ruch poprzeczny i obrót widel, przy środkowym położeniu palety w korytarzu. Rozstaw zębów widel można regulować, dostępne są dwa rodzaje widel: teleskopowe i nieteleskopowe. Widły teleskopowe są automatycznie wysuwane podczas uruchomienia przesuwu bocznego, można je również wysuwać ręcznie przy użyciu przycisku ominięcia. Limity wysokości podnoszenia i opuszczania można zaprogramować. W razie konieczności operator może ominąć te limity. Cylinder podnośnika, węże hydrauliczne i kable elektryczne chronione są wewnątrz profilu masztu lub zdejmowanymi pokrywami. Pionowe wyrównanie masztu dodatkowego utrzymywane jest za pomocą mechanizmu zębatkowego.

Koła i opony

Duże, wytrzymałe opony z poliuretanu. Koła obciążone mają średnicę 355 mm i szerokość 205 mm, a koło napędzane — odpowiednio 380 mm i 180 mm. Standardowe koła prowadzące do szyn kierujących mają średnicę 150 mm i szerokość 50 mm.

Przepisy bezpieczeństwa

Wózek spełnia wszystkie wymagania europejskich przepisów bezpieczeństwa. Parametry podane dla pojazdu o średniej wielkości i mogą one ulegać zmianom spowodowanym masą i stanem wózka, jego wyposażeniem oraz stanem obszaru pracy. Produkt i specyfikacje firmy Crown podlegają zmianom bez powiadomienia.

Wyłącznym dystrybutorem Crown w Polsce jest Wandalex S.A.



ul. Garażowa 7
02-651 Warszawa
infolinia 0 810 332 206
e-mail: info@wandalex.pl
www.wozkiecrown.pl



Produkcja w Europie:

Crown Gabelstapler GmbH & Co. KG,
Roding, Niemcy
www.crown.com