



## **Akumulatorowy podnośnikowy wózek widłowy z funkcją dodatkowego uniesienia ramion podporowych **EJD 118i****

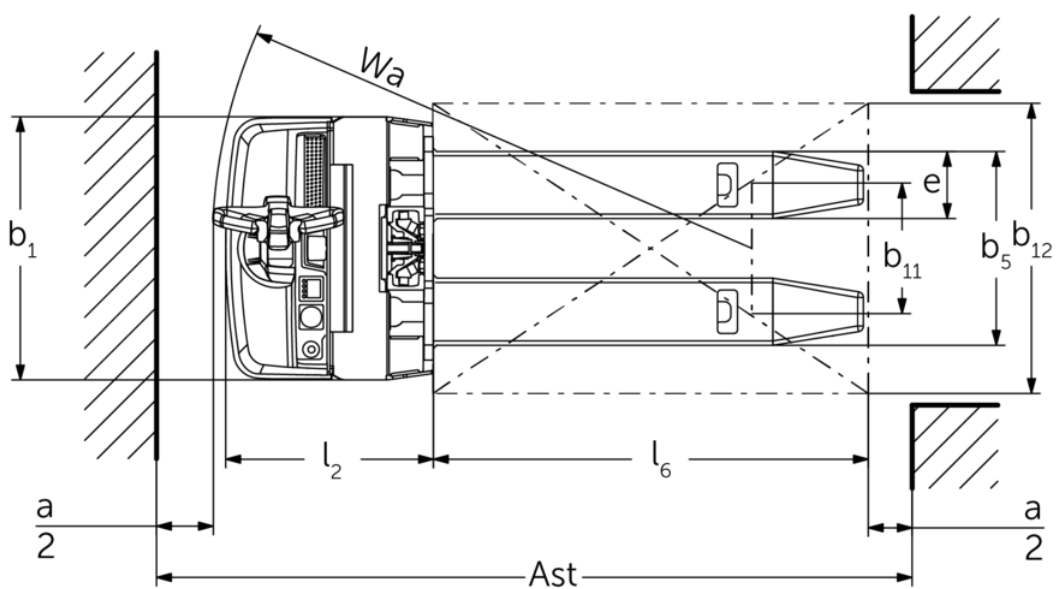
Wysokość podnoszenia: 1000-1520 mm / Udźwig: 1800 kg

**LI-ION**  
technology

**JUNGHEINRICH**

Technical diagram of a mobile robot with a manipulator arm, showing various dimensions and labels:

- $h_1$ : Total height of the robot.
- $h_{14 \text{ max.}}$ : Maximum height of the manipulator arm.
- $h_{14 \text{ min.}}$ : Minimum height of the manipulator arm.
- $h_2$ : Height of the robot body.
- $h_3$ : Height of the manipulator arm.
- $h_5$ : Height of the robot body.
- $h_{13}$ : Height of the robot body.
- $l$ : Length of the manipulator arm.
- $x$ : Horizontal distance from the robot body to the end effector.
- $c$ : Horizontal distance from the robot body to the center of gravity of the arm.
- $Q$ : Downward force acting on the arm.
- $m_2$ : Mass of the arm.
- $y$ : Horizontal distance from the robot body to the center of gravity of the arm.
- $l_1$ : Total length of the robot.
- $s$ : Small vertical distance.



# EJD 118i

| EJD 118i            | Wysokość<br>podnoszenia (h3) | Wysokość wózka<br>z masztem<br>złożonym (h1) | Wolny skok (h2) | Wysokość<br>wózka z<br>masztem<br>wysuniętym<br>(h4) |
|---------------------|------------------------------|----------------------------------------------|-----------------|------------------------------------------------------|
| maszt pojedynczy MM | 1000 mm                      | 1353 mm                                      | 1000 mm         | 1353 mm                                              |
|                     | 1520 mm                      | 1863 mm                                      | 1520 mm         | 1863 mm                                              |

## Dane techniczne według VDI

|                     |        |                                                                |          |                       |
|---------------------|--------|----------------------------------------------------------------|----------|-----------------------|
| Właściwości         | 1.2    | Typ                                                            |          | EJD 118i              |
|                     | 1.3    | Napęd                                                          |          | akumulatorowy         |
|                     | 1.4    | Obsługa wózka z pozycji operatora                              |          | operator idący        |
|                     | 1.5    | Udźwig / ładunek                                               | Q kg     | 1800                  |
|                     | 1.5.1  | Udźwig nominalny / ładunek na maszcie                          | Q kg     | 800                   |
|                     | 1.5.2  | Udźwig nominalny / ładunek na ramionach podporowych            | Q kg     | 1800                  |
|                     | 1.6    | Odległość środka ciężkości ładunku od czoła widet              | c mm     | 600                   |
|                     | 1.8    | Odległość czoła widet od osi kół                               | x mm     | 877                   |
|                     | 1.9    | Rozstaw osi kół                                                | y mm     | 1307                  |
| Ciężary             | 2.1.1  | Masa własna (wraz z akumulatorem)                              | kg       | 550                   |
|                     | 2.2    | Nacisk na oś z ładunkiem przód / tył                           | kg       | 782 / 1592            |
|                     | 2.3    | Nacisk na oś bez ładunku przód / tył                           | kg       | 394 / 156             |
| Koła / układ jezdny | 3.1    | Ogumienie                                                      |          | Poliuretan (PU)       |
|                     | 3.2    | Wymiary kół, przód                                             |          | Ø 230 x 65            |
|                     | 3.3    | Wymiary kół, tył                                               |          | Ø 85 x 95 / Ø 85 x 75 |
|                     | 3.4    | Koła dodatkowe                                                 |          | Ø 100 x 40            |
|                     | 3.5    | Liczba kół przód / tył (x = napęd)                             |          | 1x +2/2 oder 4        |
|                     | 3.6    | Rozstaw kół, przód                                             | b10 mm   | 520                   |
|                     | 3.7    | Rozstaw kół, tył                                               | b11 mm   | 350                   |
| Wymiary             | 4.2    | Wysokość wózka z masztem złożonym (h1)                         | h1 mm    | 1863                  |
|                     | 4.3    | Wolny skok (h2)                                                | h2 mm    | 1520                  |
|                     | 4.4    | Wysokość podnoszenia (h3)                                      | h3 mm    | 1520                  |
|                     | 4.5    | Wysokość wózka z masztem wysuniętym (h4)                       | h4 mm    | 1863                  |
|                     | 4.6    | Wysokość podnoszenia początkowego                              | h5 mm    | 120                   |
|                     | 4.9    | Min./maks. wysokość dyszla w pozycji podczas jazdy             | h14 mm   | 820 / 1237            |
|                     | 4.15   | Wysokość opuszczonych widet                                    | h13 mm   | 93                    |
|                     | 4.19   | Długość całkowita                                              | l1 mm    | 1759                  |
|                     | 4.20   | Długość korpusu wózka                                          | l2 mm    | 572                   |
|                     | 4.21.1 | Szerokość całkowita                                            | b1 mm    | 726                   |
|                     | 4.22   | Wymiary widet                                                  | s/e/l mm | 56 x 185 x 1190       |
|                     | 4.25   | Zewnętrzny rozstaw widet                                       | b5 mm    | 535                   |
|                     | 4.32   | Prześwit pomiędzy osiami kół                                   | m2 mm    | 23                    |
|                     | 4.34.1 | Szerokość korytarza roboczego (paleta 1000 x 1200 poprzecznie) | Ast mm   | 2290                  |
|                     | 4.34.2 | Szerokość korytarza roboczego (paleta 800x1200 wzdłuż)         | Ast mm   | 2192                  |
|                     | 4.35   | Promień skrętu                                                 | Wa mm    | 1487                  |
| Osiągi              | 5.1    | Prędkość jazdy z ładunkiem / bez ładunku                       | km/h     | 6 / 6                 |
|                     | 5.2    | Prędkość podnoszenia z ładunkiem / bez ładunku                 | m/s      | 0,17 / 0,27           |
|                     | 5.3    | Prędkość opuszczania z ładunkiem / bez ładunku                 | m/s      | 0,31 / 0,19           |
|                     | 5.8    | Maks. zdolność pokonywania wzniesień z ładunkiem / bez ładunku | %        | 6 / 15                |
|                     | 5.10   | Hamulec roboczy                                                |          | przeciwprądowy        |

|         |       |                                         |        |             |
|---------|-------|-----------------------------------------|--------|-------------|
| Silniki | 6.1   | Silnik jazdy, S2 60 min                 | kW     | 1,1         |
|         | 6.2   | Silnik podnoszenia, S3                  | kW     | 2,2         |
|         | 6.3   | Akumulator wg DIN 43531 / 35 / 36       |        | DIN 43535 B |
|         | 6.4   | Pojemność akumulatora (znamionowa)      | V / Ah | 24 / 40     |
|         | 6.5   | Masa akumulatora                        | kg     | 15          |
|         | 6.6   | Zużycie energii wg cyklu VDI            | kWh/h  | 0           |
|         | 6.6.1 | Zużycie energii wg cyklu EN16796        | kWh/h  | 0,42        |
|         | 6.6.2 | Ekwiwalent CO2 zgodnie z EN16796        | kg/h   | 0,2         |
|         | 6.7   | Zdolność przetadunkowa                  | t/h    | 35          |
|         | 6.8   | Wydajność przetadunkowa według VDI 2198 | t/kWh  | 55          |
| Inne    | 8.1   | Rodzaj sterowania jazdą                 |        | AC          |
|         | 10.7  | Poziom hałasu zgodny z EN12053          | dB (A) | 66          |

- Niniejsza karta katalogowa zgodnie z wytycznymi VDI 2198 zawiera jedynie parametry wózka standardowego. W przypadku zastosowania innego ogumienia, innych masztów, osprzętu itp. parametry te mogą ulec zmianie.

Wartości dla komory akumulatora XS, masztu MM1520, dodatkowego uniesienia ramion podporowych.

- Nr VDI 1.8: przy opuszczonych ramionach podporowych: x + 60 mm.
- Nr VDI 1.9: przy komorze akumulatora S: y+ 80 mm; przy opuszczonych ramionach podporowych: y + 60 mm.
- Nr VDI 4.19: przy komorze akumulatora S: l1 + 80 mm.
- Nr VDI 4.20: przy komorze akumulatora S: l2 + 80 mm.
- Nr VDI 4.34.1: przy komorze akumulatora S: szerokość korytarza roboczego + 80 mm.
- Nr VDI 4.31.2: przy komorze akumulatora S: szerokość korytarza roboczego + 80 mm.
- Nr VDI 4.35: przy komorze akumulatora S: promień skrętu + 80 mm.
- Nr VDI 6.2: przy 5% czasu włączenia.
- Nr VDI 10.7: w przypadku pakietu opcji silentDRIVE: 62 dB (A).

**Jungheinrich Polska Sp. z o.o.**

ul. Świerkowa 3, Bronisze k. Warszawy  
05-850 Ożarów Mazowiecki  
PL1130082801  
telefon +48 22 332 88 00  
fax +48 22 332 88 01  
infolinia 0801 300 801  
info@jungheinrich.pl  
www.jungheinrich.pl

Niemieckie zakłady produkcyjne w  
Norderstedt, Moosburgu i Landsbergu  
oraz nasze Centrum Części Zamiennych  
w Keltenkirchen posiadają certyfikaty  
ISO.

ISO 9001  
ISO 14001

Wózki jezdniowe firmy Jungheinrich  
spełniają europejskie wymogi  
bezpieczeństwa.



**JUNGHEINRICH**