



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 base.
- h_5 : Height of the manipulator arm.
- h_{13} : Height of the robot base.
- 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 base of the manipulator arm.
- Q : Downward force applied to the end effector.
- m_2 : Mass of the end effector.
- y : Horizontal distance from the robot body to the base of the manipulator arm.
- l_1 : Total length of the robot base.
- s : Small vertical distance between the robot body and the manipulator base.



EJD 118i

EJD 118i	Wysokość podnoszenia (h3)	Wysokość wózka z masztem złożonym (h1)	Wolny skok (h2)	Wysokość wózka z masztem wysuniętym (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**