



Mobile Robot para aplicações em altura

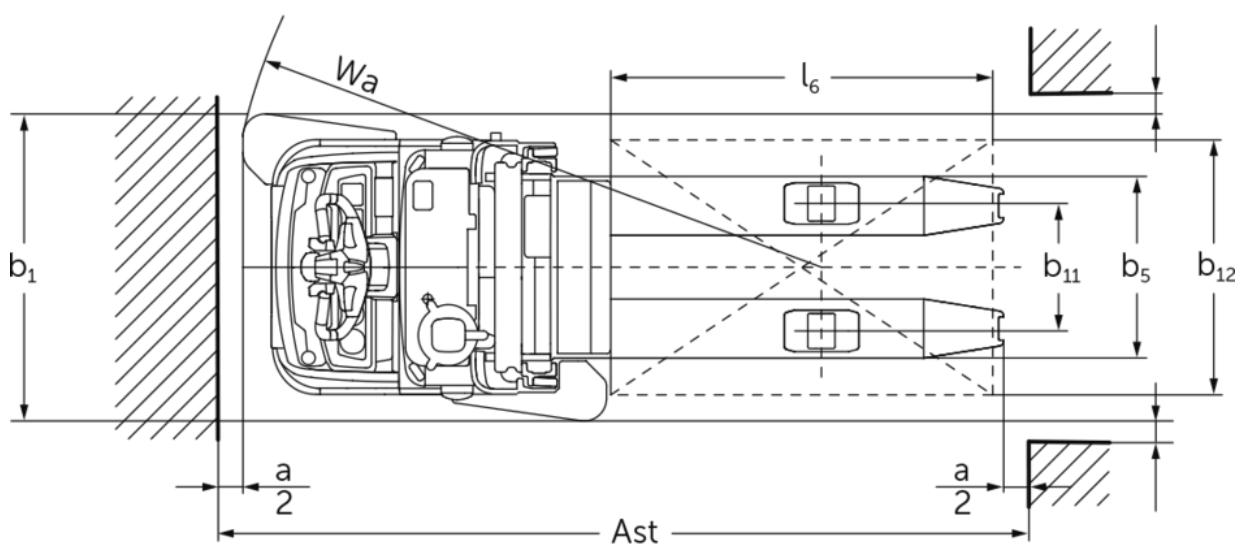
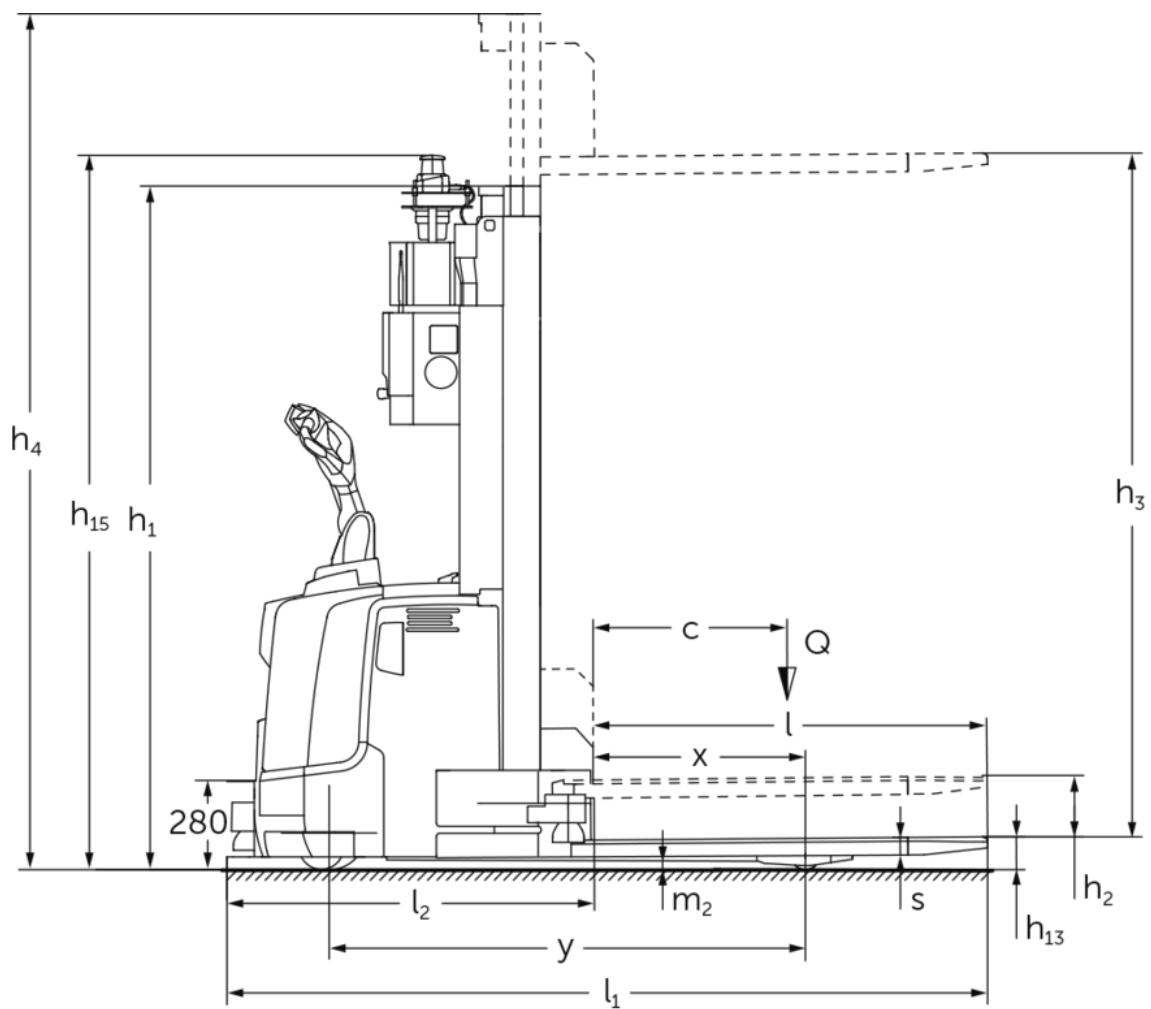
ERC 213a / 217a

Elevação: 3100-4400 mm / Capacidade de carga: 1300-1700 kg

LION
technology

JUNGHEINRICH

ERC 213a / 217a



ERC 213a / 217a

	Elevação (h3)	Altura com mastro de elevação recolhido (h1)	Elevação livre (h2)	Altura com mastro de elevação estendido (h4)
ERC 213a				
Mastro de elevação duplo ZT	3100 mm 3800 mm 4400 mm	2150 mm 2500 mm 2750 mm	200 mm 200 mm 200 mm	3625 mm 4325 mm 4925 mm
ERC 217a				
Mastro de elevação duplo ZT	2840 mm 3540 mm	2150 mm 2500 mm	200 mm 200 mm	3495 mm 4195 mm

Tabela VDI

Características	1.1	Fabricante (nome curto)		Jungheinrich ERC 213a ERC 217a	
	1.2	Designação do modelo pelo fabricante			
	1.3	Tração		Elétrico	
	1.4	Modo de operação		Sistema automático	
	1.5	Capacidade de carga/carga	Q kg	1300	1700
	1.6	Distância do centro de gravidade da carga	c mm	600	
	1.8	Distância entre o eixo da roda e a face do garfo	x mm	659	
	1.9	Distância entre eixos	y mm	1496	
	2.1.1	Peso do equipamento (incluindo bateria)	kg	1410	1460
Pesos	2.2	Peso por eixo com carga à frente/atrás	kg	1060 / 1650	1080 / 2080
	2.3	Peso por eixo sem carga à frente/atrás	kg	985 / 425	1000 / 410
	3.1	Pneus		Políuretano (PU)	
Rodas/chassis	3.2	Dimensão do pneu, dianteiro		Ø 230 x 77	
	3.3	Dimensão do pneu, traseiro		Ø 85 x 110	Ø 85 x 85
	3.4	Rodas adicionais		Ø 140 x 54	
	3.5	Rodas, número à frente/atrás (x = não motriz)		1x + 1 / 2	1x + 1 / 4
	3.6	Distância entre centro do rasto dos pneus, à frente	b10 mm	515	
	3.7	Distância entre centro do rasto dos pneus, atrás	b11 mm	400	
	4.2	Altura com mastro de elevação recolhido (h1)	h1 mm	2075	
Dimensões básicas	4.2.1	Altura total	h15 mm	2285	
	4.4	Elevação (h3)	h3 mm	3100	2840
	4.5	Altura com mastro de elevação estendido (h4)	h4 mm	3650	3520
	4.15	Altura dos garfos, em baixo	h13 mm	90	
	4.19	Comprimento total	l1 mm	2393	
	4.20	Comprimento, incluindo parte posterior do garfo	l2 mm	1158	
	4.21.1	Largura total	b1 mm	965	
	4.22	Dimensões do garfo	s/e/ l mm	56 x 185 x 1235	
	4.25	Distância fora-a-fora do garfo	b5 mm	570	
	4.32	Altura acima do solo no centro da distância entre eixos	m2 mm	28	20
Performance	5.1	Velocidade de marcha com/sem carga	km/h	9 / 9	7 / 7
	5.8	Capacidade máx. de passagem em rampa com/sem carga	%	4 / 4	- / -
	5.10	Travão de serviço		regenerativo	
Motor elétrico/sistema eletrónico	6.1	Motor de tração, potência S2 60 min	kW	3,2	2,8
	6.2	Motor de elevação, potência a S3	kW	3	
	6.3	Bateria segundo DIN 43531/35/36		B 3 PzS	
	6.4	Voltagem da bateria/ capacidade nominal	V / Ah	24 / 375	
	6.5	Peso da bateria	kg	273	

Outros	8.1	Tipo de controle de direção		AC speedCONTROL
	10.7	Nível de pressão acústica em conformidade com a norma EN12053	dB (A)	64

- Esta ficha técnica está em conformidade com as regras VDI 2198 e somente menciona valores técnicos para equipamento standard. Pneus fora do standard, mastros diferentes, equipamentos adicionais etc. podem produzir outros valores.

- 4.2.1: com opções adicionais (por exemplo, carregamento automático, Floor-Spot, deteção de obstáculos elevados) h15 +100 mm.
- 5.1: no funcionamento manual 3,0 km/h. Velocidades de marcha na direção da carga: máx. 5,4 km/h (1,5 m/s).
- 5.1: no ERC 213a com pacote de equipamento Efficiency 7,0/7,0 km/h
- 6.1: no ERC 213a com pacote de equipamento Efficiency: 2,8 kW

Jungheinrich Portugal

Equipamentos de Transporte, Lda.

Delegação Sul - Tel. Geral 219 156 060

Delegação Norte - Tel. Geral 252 249 010

Serviço Aluguer

Nacional 21 915 6070

Serviço Pós-Venda

Nacional 21 915 6060

linha.directa@jungheinrich.pt

www.jungheinrich.pt

As fábricas de produção alemãs em
Norderstedt, Moosburg e Landsberg são
certificadas, bem como o nosso Centro de
Peças em Kaltenkirchen.
ISO 9001
ISO 14001

Os equipamentos da Jungheinrich para
movimentação da carga estão em
conformidade com os requisitos de
segurança europeus.



The logo for Jungheinrich features the company name in a bold, black, sans-serif font. A red arrow pointing upwards is positioned to the left of the letter 'J'. The entire word 'JUNGHEINRICH' is underlined by a thick horizontal line.