



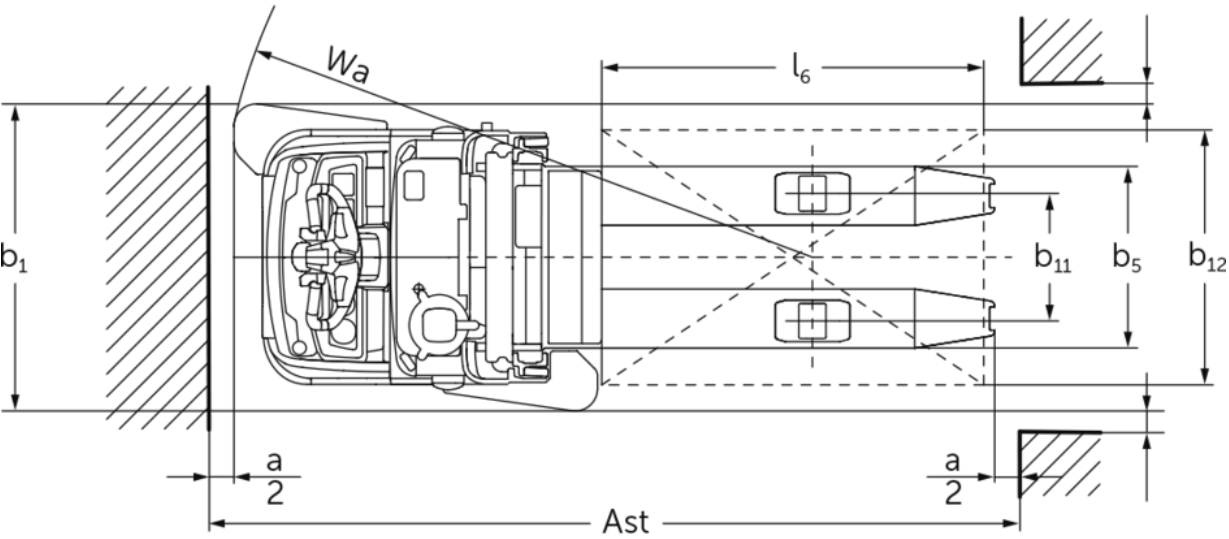
Robot mobilny do transportu poziomego i pionowego

ERC 213a / 217a

Wysokość podnoszenia: 3100-4400 mm / Udźwig: 1300-1700 kg



ERC 213a / 217a



ERC 213a / 217a

ERC 213a	Wysokość podnoszenia (h3)	Wysokość masztu w stanie złożonym (h1)	Wolny skok (h2)	Wysokość masztu w stanie wysuniętym (h4)
Podwójny maszt ZT	3100 mm	2150 mm	200 mm	3625 mm
	3800 mm	2500 mm	200 mm	4325 mm
	4400 mm	2750 mm	200 mm	4925 mm
ERC 217a	Wysokość podnoszenia (h3)	Wysokość masztu w stanie złożonym (h1)	Wolny skok (h2)	Wysokość masztu w stanie wysuniętym (h4)
Podwójny maszt ZT	2840 mm	2150 mm	200 mm	3495 mm
	3540 mm	2500 mm	200 mm	4195 mm

Dane techniczne według VDI

Właściwości	1.1	Producent (nazwa skrócona)		Jungheinrich	
	1.2	Typ		ERE 225a	ERC 217a
	1.3	Napęd		akumulatorowy	
	1.4	Obsługa wózka z pozycji operatora		automatycznie	
	1.5	Udźwig / ładunek	Q kg	1300	1700
	1.6	Odległość środka ciężkości ładunku od czoła widel	c mm	600	
	1.8	Odległość czoła widel od osi kół	x mm	659	
	1.9	Rozstaw osi kół	y mm	1496	
Ciężary	2.1.1	Masa własna (wraz z akumulatorem)	kg	1410	1460
	2.2	Nacisk na oś z ładunkiem przód / tył	kg	1060 / 1650	1080 / 2080
	2.3	Nacisk na oś bez ładunku przód / tył	kg	985 / 425	1000 / 410
Koła / układ jezdny	3.1	Ogumienie		Poliuretan (PU)	
	3.2	Wymiary kół, przód		Ø 230 x 77	
	3.3	Wymiary kół, tył		Ø 85 x 110	Ø 85 x 85
	3.4	Koła dodatkowe		Ø 140 x 54	
	3.5	Liczba kół przód / tył (x = napęd)		1x + 1 / 2	1x + 1 / 4
	3.6	Rozstaw kół, przód	b10 mm	515	
	3.7	Rozstaw kół, tył	b11 mm	400	
Wymiary	4.2	Wysokość masztu w stanie złożonym (h1)	h1 mm	2075	
	4.2.1	Wysokość całkowita	h15 mm	2285	
	4.4	Wysokość podnoszenia (h3)	h3 mm	3100	2840
	4.5	Wysokość masztu w stanie wysuniętym (h4)	h4 mm	3650	3520
	4.9	Min./maks. wysokość dyszla w pozycji podczas jazdy	h14 mm	1170 / 1390	
	4.15	Wysokość opuszczonych widel	h13 mm	90	
	4.19	Długość całkowita	l1 mm	2393	
	4.20	Długość korpusu wózka	l2 mm	1158	
	4.21.1	Szerokość całkowita	b1 mm	965	
	4.22	Wymiary widel	s/e/ l mm	56 x 185 x 1235	
	4.25	Zewnętrzny rozstaw widel	b5 mm	570	
Osiągi	4.32	Prześwit pomiędzy osiami kół	m2 mm	28	20
	5.1	Prędkość jazdy z ładunkiem / bez ładunku	km/h	9 / 9	7 / 7
	5.8	Maks. zdolność pokonywania wzniesień z ładunkiem / bez ładunku	%	4 / 4	- / -
	5.10	Hamulec roboczy		przeciwprądowy	

Silniki	6.1	Silnik jazdy, S2 60 min	kW	3,2	2,8
	6.2	Silnik podnoszenia, S3	kW	3	
	6.3	Akumulator wg DIN 43531 / 35 / 36		B 3 PzS	
	6.4	Pojemność akumulatora (znamionowa)	V / Ah	24 / 375	
	6.5	Masa akumulatora	kg	273	
	6.6	Zużycie energii wg cyklu VDI	kWh/h	1,74	-
Inne	8.1	Rodzaj sterowania jazdą		AC speedCONTROL	
	10.7	Poziom ciśnienia akustycznego wg EN12053	dB (A)	64	

- 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.

- 4.2.1: z dodatkowymi opcjami (np. autoładowanie, Floor-Spot, rozpoznawanie uniesionych przeszkód) h15 +100 mm.
- 5.1: w trybie ręcznym 3,0 km/h. Prędkości jazdy w kierunku ładunku: maks. 5,4 km/h (1,5 m/s).
- 5.1: w ERC 213a z pakietem wyposażenia Efficiency 7,0/7,0 km/h
- 6.1: w ERC 213a z pakietem wyposażenia Efficiency: 2,8 kW

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