



Akumulatorowy podnośnikowy wózek widłowy

EJC 110bi

Wysokość podnoszenia: 1170-1970 mm / Udźwig: 1000 kg



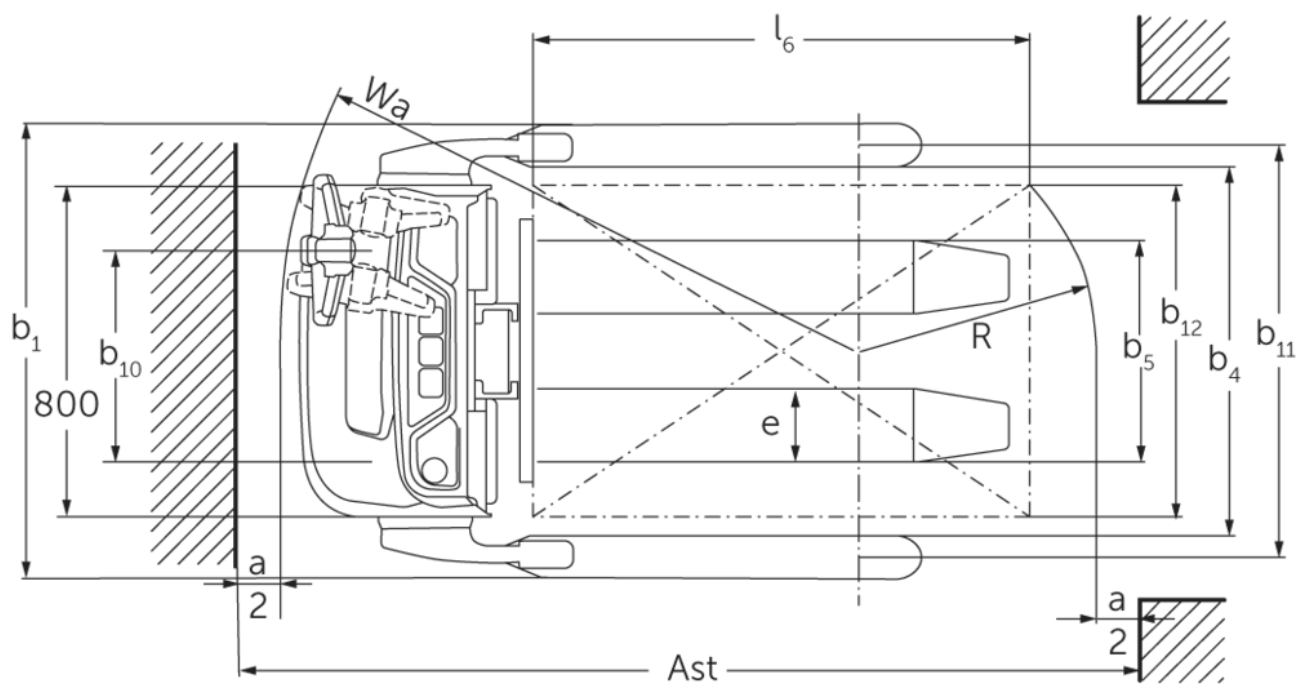
Technical drawing of a mechanical assembly, likely a robotic arm or a specialized tool, showing dimensions and labels. The drawing includes a side view and a top view.

Dimensions:

- h_1 : Vertical distance from the base to the center of the handle.
- h_2 : Vertical distance from the base to the center of the handle.
- h_3 : Vertical distance from the base to the top of the handle.
- h_4 : Total vertical height of the assembly.
- h_8 : Vertical distance from the base to the center of the handle.
- h_{13} : Vertical distance from the base to the center of the handle.
- h_{14} : Vertical distance from the base to the center of the handle.
- 818 : Vertical distance from the base to the center of the handle.
- 170 : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- l_1 : Total horizontal length of the assembly.
- l_2 : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- l : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- x : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- y : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- c : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- s : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- m_1 : Horizontal distance from the base to the center of the handle.
- m_2 : Horizontal distance from the base to the center of the handle.

Labels:

- Q : Force applied to the handle.
- s : Force applied to the handle.



EJC 110bi

EJC 110bi	Wysokość podnoszenia (h3)	Wysokość masztu w stanie złożonym (h1)	Wolny skok (h2)	Wysokość masztu w stanie wysuniętym (h4)
maszt pojedynczy MM	1170 mm	1710 mm	1170 mm	1710 mm
	1510 mm	1970 mm	1510 mm	1970 mm
	1970 mm	2430 mm	1970 mm	2430 mm

Dane techniczne według VDI

Właściwości	1.1	Producent (nazwa skrócona)		Jungheinrich
	1.2	Typ		EJC 110bi
	1.3	Napęd		akumulatorowy
	1.4	Obsługa wózka z pozycji operatora		obsługa przez operatora idącego/ dyszel
	1.5	Udźwig / ładunek	Q kg	1000
	1.6	Odległość środka ciężkości ładunku od czoła widet	c mm	600
	1.8	Odległość czoła widet od osi kół	x mm	810
	1.9	Rozstaw osi kół	y mm	1204
Ciężary	2.1.1	Masa własna (wraz z akumulatorem)	kg	515
	2.2	Nacisk na oś z ładunkiem przód / tył	kg	545 / 970
	2.3	Nacisk na oś bez ładunku przód / tył	kg	370 / 145
Koła / układ jezdny	3.1	Ogumienie		Poliuretan (PU)
	3.2	Wymiary kół, przód		Ø 210 x 70
	3.3	Wymiary kół, tył		- / Ø 85 x 75
	3.4	Koła dodatkowe		Ø 140x 54
	3.5	Liczba kół przód / tył (x = napęd)		1x +1/2
	3.6	Rozstaw kół, przód	b10 mm	507
	3.7	Rozstaw kół, tył	b11 mm	992
	3.7.1	2. Rozstaw kół, tył	mm	1162
	3.7.2	3. Rozstaw kół, tył	mm	1362
Wymiary	4.2	Wysokość masztu w stanie złożonym (h1)	h1 mm	1970
	4.3	Wolny skok (h2)	h2 mm	1510
	4.4	Wysokość podnoszenia (h3)	h3 mm	1510
	4.5	Wysokość masztu w stanie wysuniętym (h4)	h4 mm	1970
	4.9	Min./maks. wysokość dyszla w pozycji podczas jazdy	h14 mm	750 / 1260
	4.19	Długość całkowita	l1 mm	1714
	4.20	Długość korpusu wózka	l2 mm	564
	4.21.1	Szerokość całkowita	b1 mm	1098
	4.22	Wymiary widet	s/e/ l mm	60 x 178 x 1150
	4.25	Zewnętrzny rozstaw widet	b5 mm	535
	4.26	Wewnętrzny rozstaw ramion kół / powierzchni ładunkowej	b4 mm	891
	4.32	Prześwit pomiędzy osiami kół	m2 mm	51
	4.34.1	Szerokość korytarza roboczego (paleta 1000 × 1200 poprzecznie)	Ast mm	1960
	4.34.2	Szerokość korytarza roboczego (paleta 800x1200 wzdłuż)	Ast mm	2010
	4.35	Promień skrętu	Wa mm	1420
Osiągi	5.1	Prędkość jazdy z ładunkiem / bez ładunku	km/h	5,3 / 5,3
	5.2	Prędkość podnoszenia z ładunkiem / bez ładunku	m/s	0,15 / 0,25
	5.3	Prędkość opuszczania z ładunkiem / bez ładunku	m/s	0,15 / 0,15
	5.7	Zdolność pokonywania wzniesień z ładunkiem / bez ładunku	%	6 / 10
	5.10	Hamulec roboczy		przeciwprądowy

Silniki	6.1	Silnik jazdy, S2 60 min	kW	1
	6.2	Silnik podnoszenia, S3	kW	1,2
	6.3	Akumulator wg DIN 43531 / 35 / 36		brak
	6.4	Pojemność akumulatora (znamionowa)	V / Ah	24 / 50
	6.5	Masa akumulatora	kg	24
	6.6.1	Zużycie energii wg cyklu EN16796	kWh/h	0,35
	6.6.2	Równoważnik CO2 zgodnie z normą EN ISO 23308	kg/h0	0,2
Inne	8.1	Rodzaj sterowania jazdą		AC
	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.				

Wartości dla masztu MM 1540 (stała karetką wideł)

- Nr VDI 1.8: w przypadku masztu z karetką wideł: x -42 mm.
- Nr VDI 4.3: w przypadku masztu z karetką wideł: h2 -30 mm.
- Nr VDI 4.4: w przypadku masztu z karetką wideł: h3 -30 mm.
- Nr VDI 4.5: W przypadku masztu z karetką wideł: h4 + 101 mm.
- Nr VDI 4.19: w przypadku masztu z karetką wideł: l1 +42 mm.
- NR VDI 4.20: w przypadku masztu z karetką wideł: l2 +42 mm.
- Nr VDI 4.21.1: rozstaw ramion podporowych b1 dostępny w 3 wariantach: 1 098 / 1 268 / 1 468 mm.
- Nr VDI 4.34.1: w wersji z b1 = 1 468 mm; metodą diagonalną według wytycznych VDI: szerokość korytarza roboczego +398 mm; w przypadku masztu z karetką wideł: szerokość korytarza roboczego +42 mm.
- Nr VDI 4.34.2: metodą diagonalną według wytycznych VDI: szerokość korytarza roboczego 169 mm; w przypadku masztu z karetką wideł: szerokość korytarza roboczego +42 mm.

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.

