

GS EVO GALV 25S4 1150x525



GS EVO GALV

Wózek paletowy GS EVO GALV przeznaczony jest do transportu ładunków w warunkach dużej wilgotności i mokrego transportu.

Bardzo dobra odporność na korozję, gwarantowana dzięki procesowi cynkowania ogniowego ramy i obróbce GEOMET na pozostałych elementach.



2500 kg



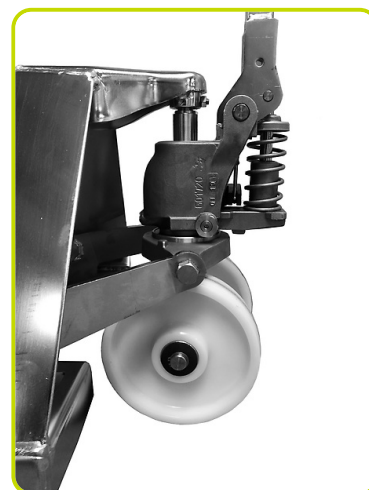
200 mm



JEDNOSTKA HYDRAULICZNA

Wytrzymała i niezawodna pompa żeliwna z powłoką GEOMET® zapobiegającą powstawaniu wżerów i korozji. Zaprojektowana z dbałością o szczegóły, aby zapewnić najwyższą jakość i funkcjonalność, posiada następujące cechy:

- **Monolityczna konstrukcja:** wytrzymała i niezawodna obudowa z jednego kawałka, chroniąca wszystkie elementy przed przypadkowymi uszkodzeniami. Obudowa pompy jest obrabiana na maszynach CNC, aby uzyskać wysoką precyzję i dokładność.
- **Chromowane tłoczyko i uszczelka olejowa:** w celu uniknięcia rdzewienia i zapobiegania wyciekom oleju podczas użytkowania.
- **Zawór maksymalnego ciśnienia:** urządzenie zabezpieczające wózek paletowy przed przeciążeniem.
- **PROPORCJONALNY ZAWÓR OPUSZCZAJĄCY:** prędkość opuszczania można regulować proporcjonalnie do położenia dźwigni na dyszlu. Idealne narzędzie do transportu delikatnych i kruchych ładunków, takich jak kryształ, szkło i ceramika.



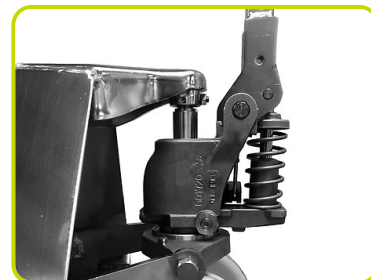
DYSZEL

3D Superior Ergonomic shape dyszel o ulepszonej ergonomii. W porównaniu z dyszelem konwencjonalnym, ten kształt pozwala operatorowi na przyjęcie dobrej pozycji podczas pchania ładunków z maksymalną wydajnością bez zmęczenia. Jest to możliwe dzięki dwóm dużym obszarom chwytным po bokach, zaprojektowanym specjalnie w celu zapewnienia prawidłowej pozycji podczas obsługi wózka.



ŁATWY W MONTAŻU

Dyszel łatwy w montażu dzięki systemowi szybkiego montażu. Solidne połączenie dyszla z dwoma w pełni spawanymi złączami, które zapewniają doskonałą wytrzymałość w najtrudniejszych warunkach.



Opis

1.1 Producent			LIFTER
1.3 Napęd			Ręczne
1.4 Typ operatora			Pieszy
1.5 Ładowność	Q	kg	2500
1.6 Odległość środka ciężkości	c	mm	600
1.8 Nacisk na oś do końca wideł	x	mm	932
1.9 Rozstaw osi	y	mm	1192

Waga

2.1 Waga serwisowa		kg	63
2.2 Nacisk na tylną oś z ładunkiem		kg	1825
2.2 Nacisk na przednią oś z ładunkiem		kg	738
2.3 Nacisk na tylną oś bez ładunku		kg	21
2.3 Nacisk na przednią oś bez ładunku		kg	42

Opony/rama

3.1 Koła sterujące			NYLON
3.1 Rolki nośne			NYLON
3.2 Rozmiar kół napędowych - Średnica		mm	200
3.2 Rozmiar kół napędowych - Szerokość		mm	50
3.3 Rozmiar rolek - Średnica		mm	82
3.3 Rozmiar rolek - Szerokość		mm	60
3.5 rozmiar kół: koła tylne - ilość (X-napędzane)		nr	4
3.5 Tylna oś balansująca			Nie
3.6 Ślad, przód	b10	mm	155
3.7 Ślad, tył	b11	mm	375

Wymiary

4.4 Wysokość podnoszenia	h3	mm	115
4.9 Wysokość dyszla w pozycji pracy maks	h14	mm	1185
4.9 Wysokość dyszla w położeniu do jazdy min	h14	mm	710
4.15 Wysokość, opuszczony	h13	mm	85
4.19 Całkowita długość	l1	mm	1550
4.20 Długość do podstawy wideł	l2	mm	400
4.21 Całkowita szerokość	b1/b2	mm	525
4.22 Wymiary wideł - grubość	s	mm	55
4.22 Wymiary wideł - Szerokość	e	mm	150
4.22 Wymiary wideł - Długość	l	mm	1150
4.25 Odległość pomiędzy widłami	b5	mm	525
4.32 Prześwit od ziemi, środek rozstawu osi	m2	mm	30
4.34 Szerokość korytarza roboczego	Ast	mm	2048
4.35 Promień skrętu	Wa	mm	1367

Osiągi

5.2 Prędkość podnoszenia z ładunkiem	strokes	12
5.2 Prędkość podnoszenia bez ładunku	strokes	12

