

CROWN

Dane techniczne

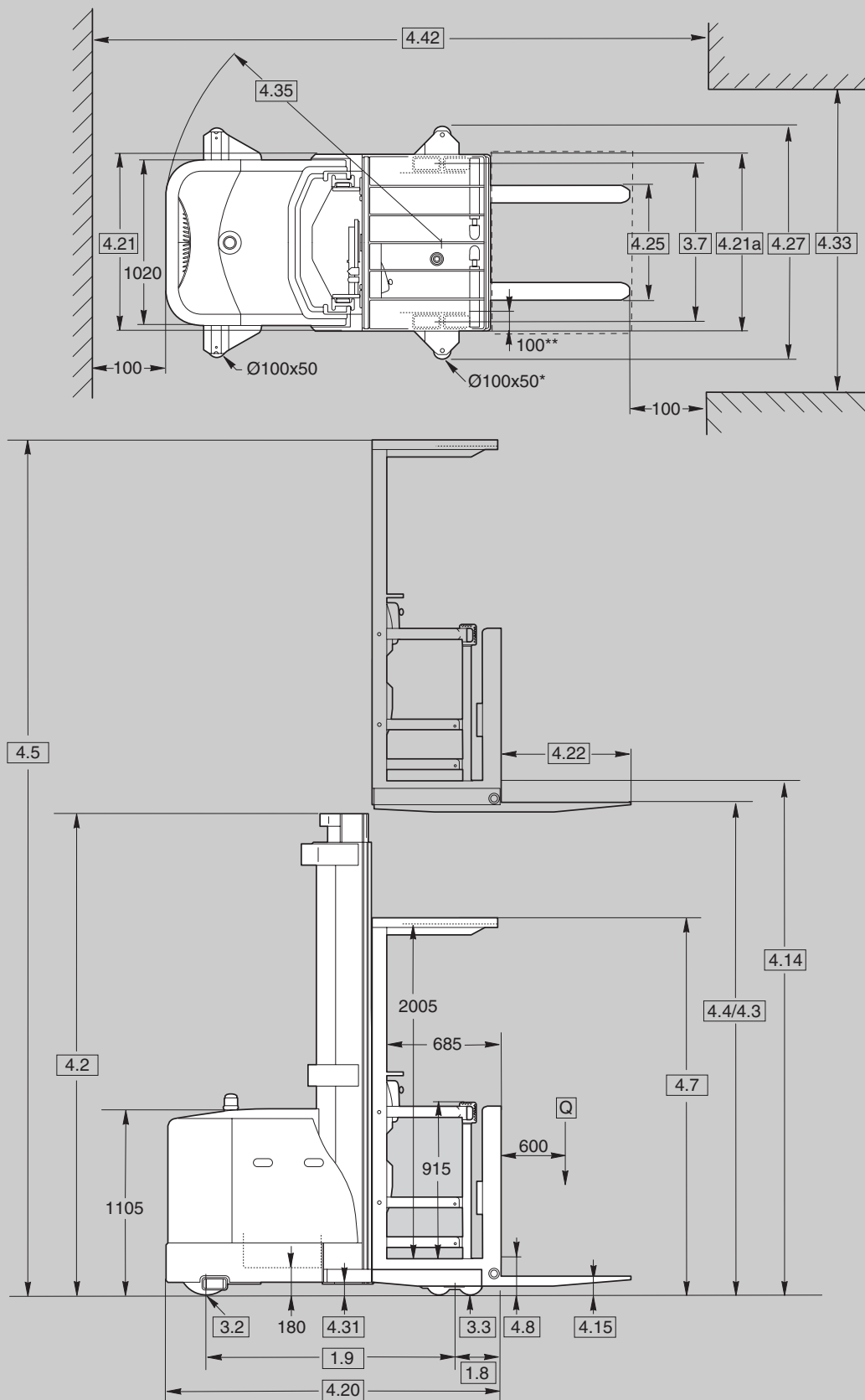
Seria SP 3500

Wózek podnośnikowy
do kompletacji

SP 3500

Seria





* $\text{Ø} 65 \times 50$ mm mocowane na wystęпах, gdy rozstaw kółek prowadzących jest mniejszy od szerokości całkowitej $(4.27 - 4.21) = 20$ mm do 139 mm
 $\text{Ø} 65 \times 50$ mm mocowane na boku, gdy rozstaw kółek prowadzących jest mniejszy od szerokości całkowitej $(4.27 - 4.21) = 140$ mm do 209 mm
 $\text{Ø} 100 \times 50$ mm mocowane na boku, gdy rozstaw kółek prowadzących jest mniejszy od szerokości całkowitej $(4.27 - 4.21) = 210$ mm do 590 mm

** 200 mm w modelu SP 3521 przy $h_{4.4} > 8840$ mm

Informacje ogólne	1.1	Producent	Crown Equipment Corporation							
	1.2	Model			SP 3511-1.25	SP 3511-1.25	SP 3521-1.25	SP 3521-1.25		
					TL	TT	TL	TT		
	1.3	Napęd	Elektryczny							
	1.4	Typ operatora	wózek podnośnikowy do kompletacji							
	1.5	Udźwig*	Q	t	1,25					
	1.6	Odległość środka ładunku	c	mm	600					
	1.8	Odległość ładunku	x	mm	245	295	245	295		
	1.9	Rozstaw osi	y	mm	1410	1385	1410	1385		
Masy	2.1	Masa	Bez baterii		patrz Tab. 3 i 4					
	2.2	Obciążenie osi	Bez obciążenia, przód/tył		patrz Tab. 3 i 4					
	2.3	Obciążenie osi	Bez obciążenia, przód/tył		patrz Tab. 3 i 4					
Opony	3.1	Typy opon	Poliuretanowe							
	3.2	Opony	Przód	mm	Ø 330 x 140					
	3.3	Opony	Tył	mm	Ø 150 x 70 **					
	3.5	Koła	Liczba (x=napedzane) przód/tył		1x/4					
	3.6	Rozstaw kół	Przód	b ₁₀	mm	Środek				
	3.7	Rozstaw kół	Tył	b ₁₁	mm	patrz Tab. 3 i 4				
	Wymiary	4.2	Maszt	Wysokość w położeniu opuszczonym		h ₁	mm	patrz Tab. 3 i 4		
4.3		Podnoszenie swobodne			h ₂	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.4		Wysokość podnoszenia			h ₃	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.5		Maszt	Wysokość w stanie wysuniętym		h ₄	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.7		Wysokość osłony nad głową			h ₆	mm	2325			
4.8		Wysokość stan. operatora	W położeniu opuszczonym		h ₇	mm	240			
4.14		Wysokość stan. operatora	W położeniu podniesionym		h ₁₂	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.15		Wysokość widel	W położeniu opuszczonym		h ₁₃	mm	75			
4.20		Długość do czoła widel			l ₂	mm	1895	1920	1920	1920
4.21		Szerokość całkowita	Przód/tył		b ₁ /b ₂	mm	1020 / patrz Tab. 3 i 4			
4.21a		Szerokość ogólna	Podest operatora		b ₉	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.22		Wymiary widel	Widły standardowe		wxsxd	mm	50 x 100 x 1145			
			Długość opcjonalna			mm	760/915/990/1070/1220/1370/1525/1830/2135			
4.25		Szerokość na widłach	Min. - maks.		b ₅	mm	610 - 760			
4.27		Szerokość na rolkach prow.	Co 6,5 mm		b ₆	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.31		Prześwit nad nawierzchnią	Z ładunkiem poniżej masztu		m ₂	mm	50			
4.33		Szerokość korytarza roboczego	Minimalna		Ast	mm	patrz Tab. 3 i 4			
4.35	Promień skrętu			Wa	mm	1755	1730	1755	1730	
4.42	Szerokość korytarza roboczego***	Poprzecznie 1000 x 1200		Ast ₃	mm	3540	3560	3540	3560	
		Poprzecznie 800 x 120		Ast ₃	mm	3360	3380	3360	3380	
Osłagi	5.1	Prędkość jazdy	Z ładunkiem/bez ładunku			km/h	Patrz Tab. 1			
	5.2	Prędkość podnoszenia	Z ładunkiem/bez ładunku			m/s	0,14/0,23	0,13/0,20	0,23/0,41	0,22/0,36
	5.3	Prędkość opuszczania	Z ładunkiem/bez ładunku			m/s	0,19/0,20	0,19/0,20	0,38/0,41	0,38/0,41
	5.10	Hamulec główny	Elektromagnetyczny, regeneratywny							
Silniki	6.1	Silnik napędowy jazdy	Znam. moc pracy ciągłej 60 min.			kW	3,9			
	6.2	Silnik podnoszenia	Czas załączenia 15%			kW	2,5	2 x 2,5		
	6.3	Maks. rozm. skrzynki baterii			dxsxd	mm	360 x 920 x 790			
	6.4	Napięcie baterii	Pojemność nominalna K5			V/Ah	24V / 500-800			
	6.5	Masa baterii	Minimalna			kg	690			
	8.1	Rodzaj sterownika	Jazda		Układ trakcyjny AC					

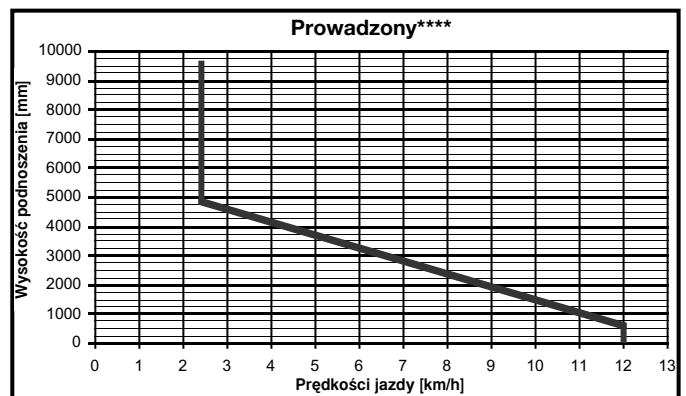
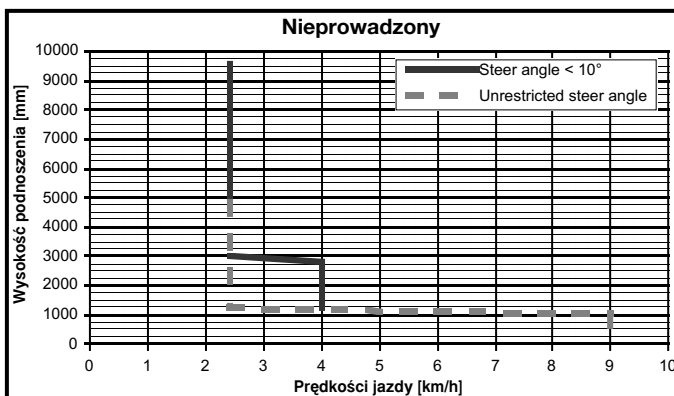
* Udźwig może się zmniejszyć, jeśli wymagana jest większa odległość od środka ładunku (długość widel) lub większa szerokość platformy; udźwigi dla maksymalnej wysokości podnoszenia h [4.4] podano w tabelach 3 i 4

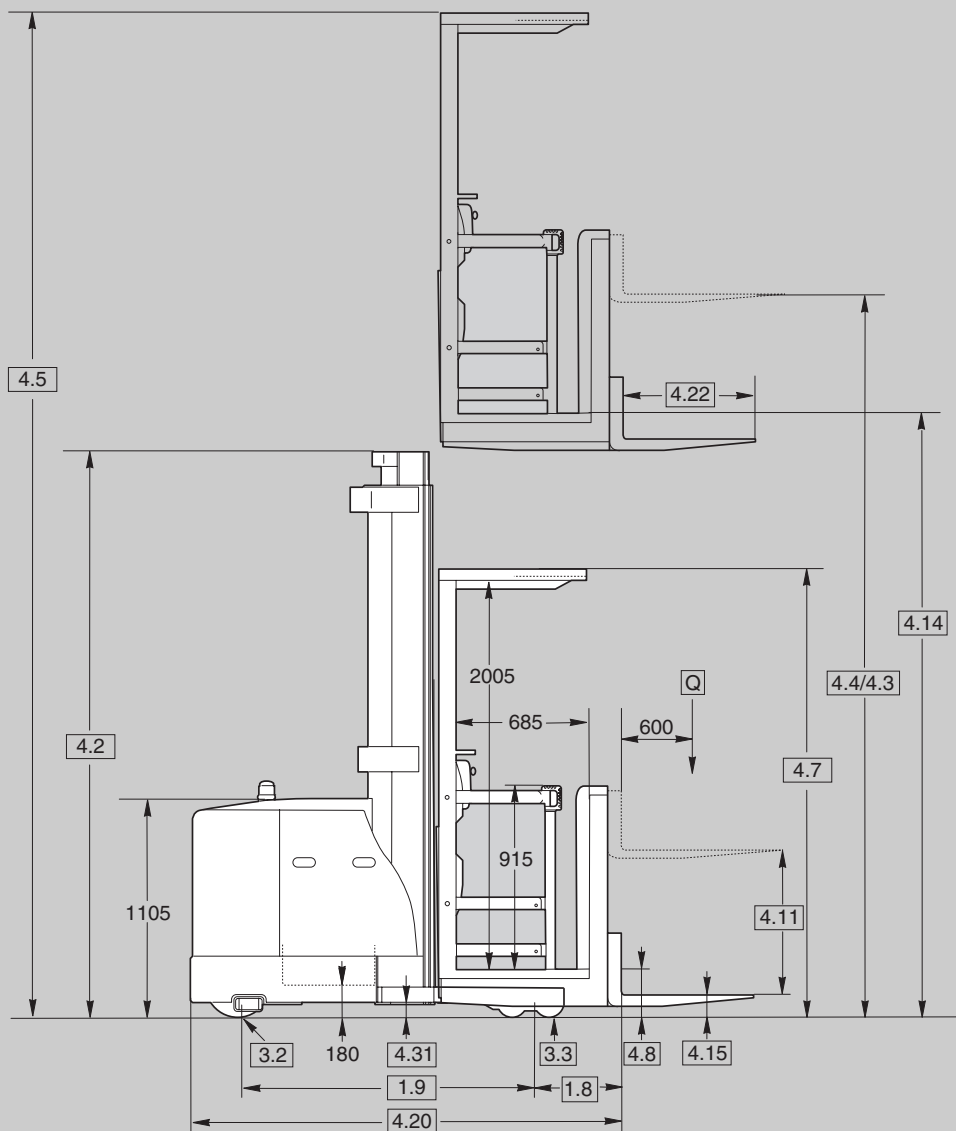
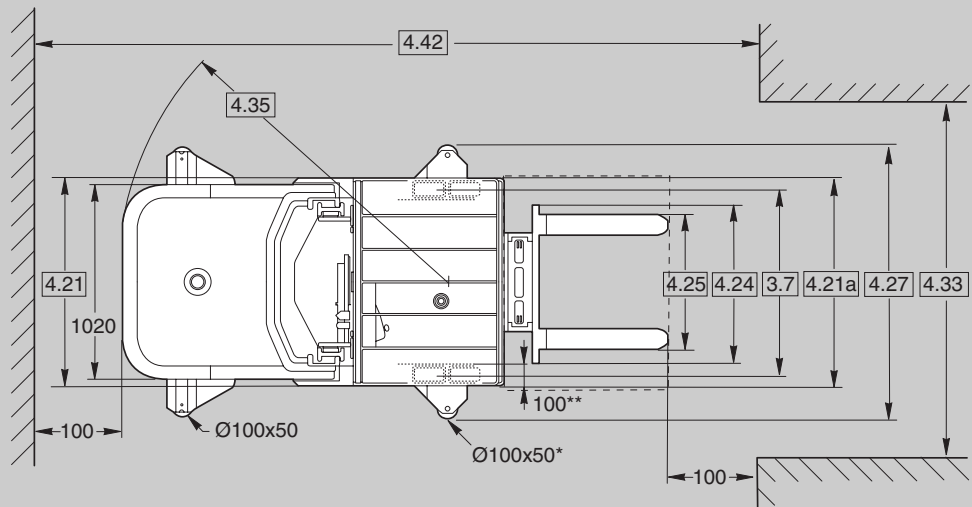
** Ø 150 x 110 mm dla modelu SP 3521 przy wysokości podnoszenia h [4.4] > 8840 mm

*** Zawiera 400 mm prześwitu

**** Wózek w trybie prowadzonym

Tabela 1 Prędkości jazdy (km/h) Z ładunkiem/bez ładunku





* Ø 65x50 mm mocowane na wystęпах, gdy rozstaw kółek prowadzących jest mniejszy od szerokości całkowitej $(4,27 - 4,21) = 20$ mm do 139 mm
 Ø 65x50 mm mocowane na boku, gdy rozstaw kółek prowadzących jest mniejszy od szerokości całkowitej $(4,27 - 4,21) = 140$ mm do 209 mm
 Ø 100x50 mm mocowane na boku, gdy rozstaw kółek prowadzących jest mniejszy od szerokości całkowitej $(4,27 - 4,21) = 210$ mm do 590 mm

** 200 mm w modelu SP 3522 przy $h_{4,4} > 9145$ mm

Informacje ogólne	1.1	Producent	Crown Equipment Corporation						
	1.2	Model	SP 3512-1.0	SP 3512-1.0	SP 3522-1.0	SP 3522-1.0			
			TL	TT	TL	TT			
	1.3	Napęd	Elektryczny						
	1.4	Typ operatora	wózek podnośnikowy do kompletacji						
	1.5	Udźwig*	Q	t	1,0				
	1.6	Odległość środka ładunku	c	mm	600				
	1.8	Odległość ładunku	x	mm	470	520	470	520	
	1.9	Rozstaw osi	y	mm	1410	1385	1410	1385	
Masy	2.1	Masa	Bez baterii	kg	Patrz Tab. 5 i 6				
	2.2	Obciążenie osi	Bez obciążenia, przód/tył	kg	Patrz Tab. 5 i 6				
	2.3	Obciążenie osi	Bez obciążenia, przód/tył	kg	Patrz Tab. 5 i 6				
Opony	3.1	Typy opon			Poliuretanowe				
	3.2	Opony	Przód	mm	Ø 330 x 140				
	3.3	Opony	Tył	mm	Ø 150 x 70 **				
	3.5	Koła (x=napędzane)	Liczba (x=napędzane) przód/tył		1x/4				
	3.6	Rozstaw kół	Przód	b10	mm	środek			
	3.7	Rozstaw kół	Tył	b11	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
	Wymiary	4.2	Maszt	Wysokość w położeniu opuszczonym	h1	mm	Patrz Tab. 5 i 6		
4.3		Podnoszenie swobodne		h2	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.4		Wysokość podnoszenia		h3	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.5		Maszt	Wysokość w stanie wysuniętym	h4	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.7		Wysokość osłony nad głową		h6	mm	2325			
4.8		Wysokość stan. operatora	W położeniu opuszczonym	h7	mm	240			
4.11		Dodatkowe podnoszenie		h9	mm	760			
4.14		Wysokość stan. operatora	W położeniu podniesionym	h12	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.15		Wysokość widel	W położeniu opuszczonym	h13		65			
4.20		Długość do czoła widel		l2	mm	2120	2145	2120	2145
4.21		Szerokość całkowita	Przód/tył	b1/b2	mm	1020 / Patrz Tab. 5 i 6			
4.21a		Szerokość ogólna	Platforma operatora	b9	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.22		Wymiary widel	Widły standardowe	wxsxd	mm	40 x 100 x 1145			
			Długość opcjonalna		mm	760 / 915 / 990 / 1070 / 1220			
4.24		Szerokość karetki widel		b3	mm	880			
4.25		Szerokość na widłach	Min. - maks.	b5	mm	200 - 840			
4.27		Szerokość na rolkach prow.	Co 6,5 mm	b6	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.31		Prześwit nad nawierzchnią	Z ładunkiem poniżej masztu	m2	mm	50			
4.33		Szerokość korytarza roboczego	Minimalna	Ast	mm	Patrz Tab. 5 i 6			
4.35	Promień skrętu		Wa	mm	1755	1730	1755	1730	
4.42	Szerokość korytarza roboczego***	Poprzecznie 1000 x 1200	Ast3	mm	3750	3770	3750	3770	
		Poprzecznie 800 x 120	Ast3	mm	3560	3580	3560	3580	
Osłagi	5.1	Prędkość jazdy	Z ładunkiem/bez ładunku	km/h	Patrz Tab. 2				
	5.2	Prędkość podnoszenia	Z ładunkiem/bez ładunku	m/s	0,14/0,26	0,13/0,20	0,23/0,41	0,22/0,36	
	5.3	Prędkość opuszczania	Z ładunkiem/bez ładunku	m/s	0,19/0,20	0,19/0,20	0,38/0,41	0,38/0,41	
	5.10	Hamulec główny			Elektromagnetyczny, regeneratywny				
Silniki	6.1	Silnik napędowy jazdy	Znam. moc pracy ciąglej 60 min.	kW	3,9				
	6.2	Silnik podnoszenia	Czas załączenia 15%	kW	2,5	2 x 2,5			
	6.3	Maks. rozm. skrzynki baterii		dxsxd	mm	360 x 920 x 790			
	6.4	Napięcie baterii	Pojemność nominalna K5	V/Ah	24V / 500-800				
	6.5	Masa baterii	Minimalna	kg	690				
8.1	Rodzaj sterownika	Jazda			Układ trakcyjny AC				

* Udźwig może się zmniejszyć, jeśli wymagana jest większa odległość od środka ładunku (długość widel) lub większa szerokość platformy; udźwigi dla maksymalnej wysokości podnoszenia h [4.4] podano w tabelach 3 i 4

** Ø 150 x 110 mm dla modelu SP 3522 przy wysokości podnoszenia h [4.4] > 9145 mm

*** Zawiera 400 mm prześwitu

**** Wózek w trybie prowadzonym

Tabela 2 Prędkości jazdy (km/h) Z ładunkiem/bez ładunku

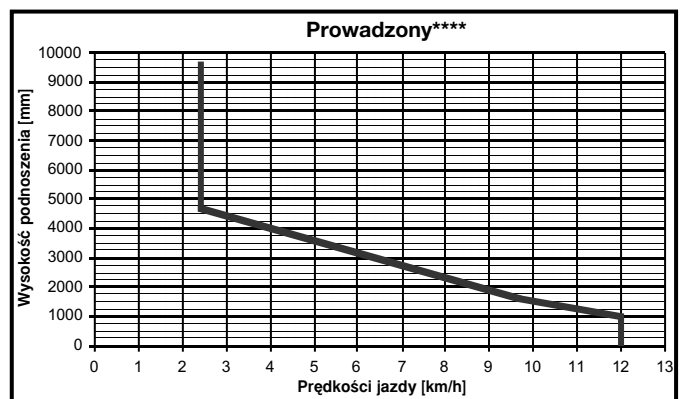
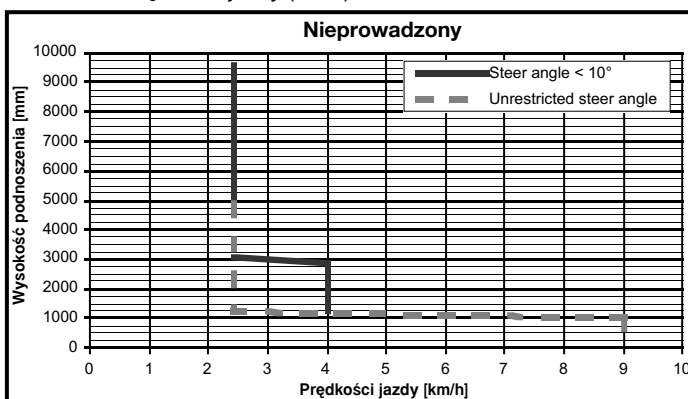


Tabela 3				SP 3511 & SP 3521									
				TL					TT				
1.5	Nośność znamionowa	Przy. maks. wys. h3		kg	1250	1250	1250	1250	1250	1250	1250	1250	1250
2.1	Ciężar Modele SP 3511 / 3521	Bez baterii		kg	2414	2440	2500	2630	2690	2675	2715	2800	
2.2	Obciążenie osi	Z obcia., przod		kg	1180	1195	1225	1295	1325	1225	1245	1285	
2.2	Obciążenie osi	Z obcia., tyl		kg	3175	3185	3215	3275	3305	3390	3410	3455	
2.3	Obciążenie osi	Bez obcia., przod		kg	1860	1870	1900	1975	2005	1955	1975	2015	
2.3	Obciążenie osi	Bez obcia., tyl		kg	1245	1260	1290	1345	1375	1410	1430	1475	
3.7	Rozstaw kół	Tyl	b11	mm	970								
4.2	Masz	Wys. w położ.puszczon.	h1	mm	2325	2415	2720	3025	3330	2325	2415	2720	
4.3	Podnoszenie swobodne		h2	mm	75	115	115	115	115	75	165	470	
4.4	Wysokość podnoszenia		h3	mm	3455	3760	4370	4930	5435	4955	5335	6095	
4.5	Masz	Wys. w stanie wysuniętym	h4	mm	5700	6010	6615	7175	7685	7225	7610	8370	
4.14	Wys. stan. operatora	W położeniu podniesion.	h12	mm	3620	3925	4535	5095	5600	5120	5500	6260	
4.21	Szerokość całkowita	Tyl	b2	mm	1070								
4.21a	Szerokość całkowita	Platforma operatora		mm	1070								
4.27	Szerokość na rolkach prow.	Co 6,5 mm	b6	mm	1089 - 1660								
4.33	Szerokość korytarza roboczego	Minimalna	Ast	mm	1270								

Tabela 4				SP 3521							
				TT							
1.5	Nośność znamionowa *	Przy. maks. wys. h3		kg	1025	950	850	750	650	550	
2.1	Ciężar Modele SP 3521	Bez baterii		kg	2990	3070	3115	3225	3295	3490	
2.2	Obciążenie osi	Z obcia., przod/tyl		kg	1385/3545	1415/3595	1440/3615	1490/3675	1515/3720	1590/3840	
2.3	Obciążenie osi	Bez obcia., przod/tyl		kg	2115/1565	2145/1615	2170/1635	2220/1695	2250/1735	2325/1855	
3.7	Rozstaw kół	Tyl	b11	mm	1120	1270	1270	1320	1425	1325	
4.2	Masz	Wys. w położ.puszczon.	h1	mm	3025	3175	3330	3630	3785	3935	
4.3	Podnoszenie swobodne		h2	mm	775	925	1080	1385	1535	1690	
4.4	Wysokość podnoszenia		h3	mm	7010	7470	7925	8380	8840	9295	
4.5	Masz	Wys. w stanie wysuniętym	h4	mm	9285	9740	10200	10655	11112	11570	
4.14	Wys. stan. operatora	W położeniu podniesion.	h12	mm	7175	7635	8090	8550	9005	9465	
4.21	Szerokość całkowita	Tyl	b2	mm	1220	1370	1370	1420	1525	1525	
4.21	Szerokość całkowita	Platforma operatora		mm	1220	1370	1370	1370	1525	1525	
4.27	Szerokość na rolkach prow.	Co 6,5 mm	b6	mm	1239-1810	1389-1960	1389-1960	1439-2010	1544-2115	1544-2115	
4.33	Szerokość korytarza roboczego	Minimalna	Ast	mm	1420	1570	1570	1620	1725	1725	

Tabela 5				SP 3512 & SP 3522								
				TL					TT			
1.5	Nośność znamionowa **	Przy. maks. wys. h3		kg	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	825
2.1	Ciężar Modele SP 3512 / 3522	Bez baterii		kg	2485	2515	2575	2705	2765	2750	2790	2870
2.2	Obciążenie osi	Z obcia., przod		kg	1080	1095	1125	1200	1230	1130	1150	1190
2.2	Obciążenie osi	Z obcia., tyl		kg	3095	3110	3140	3195	3225	3310	3330	3370
2.3	Obciążenie osi	Bez obcia., przod		kg	1840	1855	1885	1960	1990	1940	1960	2000
2.3	Obciążenie osi	Bez obcia., tyl		kg	1335	1350	1380	1435	1465	1500	1520	1560
3.7	Rozstaw kół	Tyl	b11	mm	970	970	970	970	970	970	970	1120
4.2	Masz	Wys. w położ.puszczon.	h1	mm	2325	2415	2720	3025	3330	2325	2415	2720
4.3	Podnoszenie swobodne		h2	mm	835	875	875	875	875	835	925	1230
4.4	Wysokość podnoszenia	Całkowite uniesienie	h3+h9	mm	4215	4520	5130	5690	6200	5715	6095	6860
4.5	Masz	Wys. w stanie wysuniętym	h4	mm	5700	6010	6615	7175	7685	7225	7610	8370
4.11	Dodatkowe podnoszenie		h9	mm	760							
4.14	Wys. stan. operatora	W położeniu podniesion.	h12	mm	3620	3925	4535	5095	5600	5120	5500	6260
4.21	Szerokość całkowita	Tyl	b2	mm	1070							
4.21	Szerokość całkowita	Platforma operatora		mm	1070							
4.27	Szerokość na rolkach prow.	Co 6,5 mm	b6	mm	1089-1660							
4.33	Szerokość korytarza roboczego	Minimalna	Ast	mm	1270							

Tabela 6				SP 3522						
				TT						
1.5	Nośność znamionowa **	Przy. maks. wys. h3		kg	650	550	500	450	350	
2.1	Ciężar Modele SP 3522	Bez baterii		kg	3065	3145	3190	3300	3370	
2.2	Obciążenie osi	Z obcia., przod/tyl		kg	1290/3465	1320/3515	1345/3535	1395/3595	1425/3635	
2.3	Obciążenie osi	Bez obcia., przod/tyl		kg	2100/1655	2135/1700	2155/1725	2205/1785	2235/1825	
3.7	Rozstaw kół	Tyl	b11	mm	1270	1270	1320	1425	1425	
4.2	Masz	Wys. w położ.puszczon.	h1	mm	3025	3175	3330	3635	3785	
4.3	Podnoszenie swobodne		h2	mm	1535	1685	1840	2145	2295	
4.4	Wysokość podnoszenia	Całkowite uniesienie	h3+h9	mm	7770	8230	8685	9145	9600	
4.5	Masz	Wys. w stanie wysuniętym	h4	mm	9285	9740	10200	10655	11112	
4.11	Dodatkowe podnoszenie		h9	mm	760					
4.14	Wys. stan. operatora	W położeniu podniesion.	h12	mm	7175	7635	8090	8550	9005	
4.21	Szerokość całkowita	Tyl	b2	mm	1370	1370	1420	1525	1525	
4.21a	Szerokość całkowita	Platforma operatora		mm	1370	1370	1370	1525	1525	
4.27	Szerokość na rolkach prow.	Co 6,5 mm	b6	mm	1389-1960	1389-1960	1439-2010	1544-2115	1544-2115	
4.33	Szerokość korytarza roboczego	Minimalna	Ast	mm	1570	1570	1620	1725	1725	

* 1250 kg przy wysokości podnoszenia [4,4] < 6200 mm

** 1000 kg przy wysokości podnoszenia [4,4] < 6200 mm

Wyposażenie standardowe

1. Wszechstronny system sterowania Access 1 2 3™ firmy Crown
2. Silnik prądu zmiennego firmy Crown
3. Elektroniczne sterowanie
4. Linearne sterowanie prędkością w celu zmniejszania prędkości przy podniesionym podeście
5. Opuszczanie z dwoma prędkościami z miękkim startem i zatrzymaniem
6. Programowane blokady prędkości podnoszenia/opuszczania
7. Inteligentny Układ Hamulcowy (IBS)
8. Panel wyświetlania informacji Crown
 - Przystosowany do obsługi dostępu z kodem PIN
 - Standardowy wskaźnik położenia koła sterowania
 - Zaawansowany wskaźnik położenia koła sterowania (wózki z przewodzeniem przewodowym)
 - Diagnostyka podczas uruchomienia i w trakcie pracy
 - Liczniki czasu/odległości/stoper
 - Wskaźnik rozładowania akumulatora z blokadą podnośnika
 - 3 profile wydajności jazdy do wyboru
 - Diagnostyka pojazdu Access 123 — z możliwością rozwiązywania problemów w czasie rzeczywistym.
9. Miękki uretanowy uchwyt skrzętu z „uchwytem krzywki”
10. Koło sterowania ustawione pod kątem 10° z miękką osłoną
11. Schowek
12. Miękka wykładzina podłogowa firmy Crown
13. Okno w podeście zapewniające dobrą widoczność
14. Konstrukcja masztu zapewniająca dobrą widoczność
15. Stacyjka
16. Klakson
17. Światło ostrzegawcze
18. Odchylane w górę stalowe pokrywy zespołu napędowego

19. Złącze do baterii akumulatorowej SBE 320
20. Funkcja wysuwania baterii, z rolkami o średnicy 50 mm w przedziale baterii
21. Dostęp do baterii dla celów obsługowych
22. Zdejmowane stalowe pokrywy boczne baterii
23. Regulowany element ustalający baterii
24. Awaryjny wyłącznik zasilania
25. System awaryjnego opuszczania pojazdu
26. Funkcja informacji InfoPoint® firmy Crown
27. Znakowane kolorami okablowanie
28. Opona poliesterowego koła napędzanego i podwójne koło obciążone

Wyposażenie standardowe danego modelu**Modele SP 3511 i 3521**

- Zawieszane na zawiasach bramki robocze boczne i tylne z blokadą zasilania
- Całkowicie kute widły wspornikowe zamocowane na trzpieniu

Modele SP 3512 i 3522

- Zawieszane na zawiasach bramki robocze boczne z blokadą zasilania
- Całkowicie kuty hak na widłach typu ISO
- Dodatkowe widły z podnoszeniem 760 mm

Modele SP 3521 i 3522

- Szybkie podnoszenie/opuszczanie
- Automatyczne wyłączenie szybkiego podnoszenia, gdy widły znajdują się w odległości 305 mm od skrajnego położenia górnego
- Automatyczne wyłączenie szybkiego opuszczania, gdy widły znajdują się w odległości 500 mm od nawierzchni

Wyposażenie dodatkowe

1. Kierowanie kablem firmy Crown (technologia szerokopasmowa) odbywa się na wszystkich częstotliwościach pomiędzy 5,2 a 10 kHz bez zmiany elementów
2. Układ kontroli końca korytarza (wymagane prowadzenie przewodowe lub szynowe)

3. Koła prowadzące do szyn kierujących w korytarzu roboczym
4. Zaawansowany wskaźnik położenia koła sterowania (wózki bez prowadzenia przewodowego)
5. Wyłącznik blokady elektrycznej elementu ustalającego baterii
6. Reflektory do pracy, plafony i wentylatory o dwóch prędkościach)
7. Ręcznie nastawiane reflektory
8. Reflektory mocowane na maszcie
9. Żółte migające światło ostrzegawcze
10. Dźwiękowy sygnał jazdy
11. Przełącznik kluczykowy wyboru strefy
12. Przystosowanie do pracy w warunkach korozyjnych
13. Przystosowanie do pracy w chłodniach
14. Niestandardowa zewnętrzna szerokość korpusu wózka co 25 mm, od 1145 mm do 1830 mm (nie może być mniejsza od standardowej zewnętrznej szerokości wózka [\[4.2.1\]](#))
15. Podest operatora o szerokości 1070, 1220, 1370, 1525 i 1625 mm (maksymalnie 305 mm większy od zewnętrznej szerokości wózka [\[4.2.1\]](#))
16. Zasilanie wyposażenia dodatkowego
17. Osłona z siatki drucianej (standardowy element przystosowania do pracy w chłodni)
18. Akcesoria Work Assist™
 - Deska z klipem i zaczepem
 - Płyta
 - Pojemnik
 - Zacisk
19. Opona koła napędzanego poliesterowego lub Vulkollan niebrudząca
20. Koła obciążone Vulkollan

Opcje danego modelu**Modele SP 3511 i 3521**

- Zacisk do:
 - Euro palet (szerokość środkowej listwy usztywniającej 150 mm)
 - palet typu Chep (szerokość środkowej listwy usztywniającej 100 mm)

- palet typu GMA (szerokość środkowej listwy usztywniającej 38 mm)

Modele SP 3512 i 3522

- Urządzenia sterujące skierowane w stronę obciążenia
- Regulowane oparcie (tylko z urządzeniami sterującymi skierowanymi w stronę obciążenia)

Czynnik ludzki

Obszar operatora zaprojektowany został tak, aby zapewnić maksymalną widoczność i stabilność, zwiększając pewność i komfort operatora. W podeście operatora znajduje się duże okno (0,7 m²) zapewniające doskonałą widoczność. Zaprojektowany przez firmę Crown maszt nie zasłania pola widzenia, dzięki czemu na podeście znajduje się jedno okno przednie i dwa okna boczne umożliwiające maksymalną widoczność nawet w położeniu opuszczonym podestu. Maszt o pełnej swobodnej wysokości podnoszenia umożliwia pełną widoczność przez okno, gdy znajduje się w pozycji podniesionej.

Niskoprofilowy zespół napędowy, nisko zawieszony poprzecznicę opuszczającą oraz zespół szyn przesuwanych C-channel również umożliwiają bardzo dobrą widoczność.

Miękki uretanowy uchwyt skrzętu jest solidnie przytwierdzony do konsoli wózka, zapewniając doskonałą stabilność operatora podczas jazdy, zwalniania nacisku na pedał oraz hamowania. Elementy sterujące podnoszeniem i opuszczaniem, klakson oraz uchwyt odłączania awaryjnego są dogodnie usytuowane z myślą o wydajnej eksploatacji i minimalnym zmęczeniu operatora.

Kolumna kierownicy ustawiona jest pod kątem 10° i wbudowana, w celu maksymalnego zwiększenia obszaru roboczego i ograniczenia wysiłku podczas kierowania. Kolumna kierownicy i pokrętko obrotowe pokryte są miękką warstwą uretanową dla zmniejszenia siły uchwytu oraz odizolowania wibracji. Umieszczenie elementów sterujących pozwala na zachowanie neutralnej pozycji operatora w każdym momencie. Miękka wykładzina podłogowa to kompozycja mikrokomórek amortyzujących wstrząsy i wibracje.

Pedał hamulca posiada konstrukcję niskoprofilową i po wciśnięciu znajduje się na równym poziomie z wykładziną podłogową. Wytrzymałe bramki boczne z trzema poziomymi i jedną pionową szyną podtrzymującą zapewniają bezpieczeństwo operatorowi. Wyłączniki tworzą dodatkowe zabezpieczenie, zatrzymując pracę wózka przy podniesionych brawkach. W opcji dostępne są reflektory do pracy, plafony oraz wentylatory o dwóch prędkościach, po dwa z każdego rodzaju. Kluczyk zasilania chroni przed obsługą wózka przez osoby niepowołane; pozycja uruchomienia włącza funkcję automatycznego testu. Panel wyświetlania informacji dostarcza operatorowi dane w zwięzłej i jasnej formie podczas pracy wózka.

System Access 1 2 3™

Wszechstronny system sterowania Access 1 2 3 to modułarny układ komunikacji i sterowania. Monitoruje wszystkie czujniki pojazdu, podejmuje decyzje w oparciu o odczyty czujników, dzięki czemu wszystkie ruchy systemu przebiegają bezpiecznie i gładko. Wszystkie pięć modułów komunikuje się ciągle poprzez szybną CAN (Control Area Network), co zapewnia dostępność wszystkich danych w czasie rzeczywistym przez cały czas działania.

- Moduł interaktywnego wyświetlacza
- Moduł sterujący trakcją
- Moduł sterujący pojazdem
- Moduł sterujący sterowaniem
- Moduł sterujący naprowadzania (opcjonalny)

Moduł wyświetlacza dostarcza operatorowi dane w zwięzłej i jasnej formie. Wyświetlacz zawiera w pełni funkcjonalne narzędzie wspomaganie serwisu, co pozwala technikom serwisowym na przeglądanie danych wejściowych i wyjściowych podczas pracy wózka. Diagnostyka nie wymaga laptopa lub narzędzia serwisowego. Dane techniczne osiągnę wózka (maksymalna prędkość jazdy, ruch bezwładny, zwalnianie nacisku na pedał, prędkość jazdy przy podniesionych widłach oraz wolne opuszczanie) podlegają regulacji za pośrednictwem systemu Access 1 2 3. Umożliwia to dostosowanie osiągnę wózka do konkretnego zastosowania lub wymogów operatora.

Układ napędowy

Firma Crown zastosowała układ napędowy prądu zmiennego najnowszej generacji, ulepszonej o technologię Access 1 2 3. Moment napędowy przenoszony jest z silnika firmy Crown do osi napędowej kół jezdnych za pomocą przekładni kątowych z zębami krzywoliniowymi oraz kół zębatych śrubowych. Montowany na sztywno silnik napędowy nie obraca się, minimalizując zużycie przewodów elektrycznych. Układ napędowy prądu zmiennego firmy Crown znacznie poprawia prędkość jazdy, przyspieszanie oraz zwalnianie, zwiększając w ten sposób wydajność. Standardowa liniowa regulacja prędkości zapewnia płynne przechodzenie pomiędzy różnymi prędkościami jazdy, gdy zmienia się wysokość podnośnika i zwiększa wydajność.

Inteligentny Układ Hamulcowy (IBS)

Opatentowany przez firmę Crown Inteligentny Układ Hamulcowy łączy hamownie silnikiem z optymalnymi parametrami hamowania ciernego. Zastosowany zostaje odpowiedni poziom hamowania w zależności od wysokości podestu, kierunku jazdy oraz masy wózka. Siła hamowania ulega automatycznej redukcji w miarę wzrostu wysokości i spadku prędkości. Optymalne hamowanie przy odpowiednim podniesieniu daje operatorowi więcej pewności oraz lepszą kontrolę, jednocześnie eliminując nagłe zatrzymania i ograniczając kołysanie się podestu. Hamowanie można także realizować przez proporcjonalne zwalnianie nacisku na pedał, co umożliwi operatorowi sterowanie prędkością spowalniania ruchu, gdy preferowane jest wydłużenie drogi hamowania.

Układ kierowniczy

Standardowym wyposażeniem modeli serii SP 3500 jest układ sterowania elektronicznego oparty na mikroprocesorze. Obracanie koła kierowniczego zapewnia operatorowi płynne manewrowanie. Opór koła kierowniczego jest minimalny, z możliwością 4,5 obrotu. W celu zapewnienia maksymalnej zwrotności koło napędzone obraca się o pełne 180°. Samocentrująca opona koła napędzanego w wózkach dostosowanych do kierowania szynowego.

Układ hydrauliczny

Silniki napędowe pomp oraz pompy przekładniowe, zaprojektowane do pracy w warunkach dużego obciążenia, zblokowano w jeden zintegrowany zespół. Zastosowano produkowane przez firmę Crown kolektory sterowane elektromagnetycznie z wbudowanymi zaworami zwrotnymi i upustowymi. Funkcja opuszczania przy dwóch prędkościach z miękkim startem jest standardowa we wszystkich modelach. Wolne opuszczanie podlega regulacji. Funkcja opuszczania z miękkim startem zmniejsza gwałtowność ruchów na początku i na końcu każdego cyklu opuszczania. Maksymalną prędkość opuszczania reguluje się za pośrednictwem zaworu sterowania przepływem z kompensacją ciśnienia. Wszystkie siłowniki są sterowane bezpiecznikami prędkości, dzięki którym opuszczanie zostaje zatrzymane, gdy jego prędkość przekroczy uprzednio nastawioną wartość. Akumulator hydrauliczny jest wykorzystywany w funkcjach podnoszenia i opuszczania. Kontrola opuszczania ręcznego umożliwia opuszczanie podestu z poziomu podłoża. Zbiornik oleju wyposażony jest we wlew z filtrem siatkowym o rozmiarze oczka 100, smok z filtrem siatkowym, filtr puszkowy na przewodzie powrotnym z porami o średnicy 10 mikronów oraz korek spustowy z magnesem.

Zespół masztu

W charakteryzującej się dobrą widocznością konstrukcji masztu o dwóch lub trzech stopniach zastosowano zagnieżdżoną konstrukcję szynową z siłownikami podnoszenia umieszczonymi za szynami masztu. Trzyczęściowy maszt posiada siłownik o niskim środku ciężkości, aby zapewnić swobodne podnoszenie. Trasa węży i przewodów umożliwia optymalną widoczność przez maszt. Wbudowane czujniki wykrywają brak odpowiedniego napięcia łańcucha i wyłączają główną funkcję opuszczania. Oryginalne dociskane sprężyną zderzaki praktycznie eliminują uderzenia podestu w trakcie przemieszczania się masztu. Ujemne opuszczenie szyny umożliwia regulację rolek masztu bez większego demontażu.

Zespół napędowy

Zespół napędowy jest wykonany z blachy stalowej o dużej grubości. Osłona dolna wykonana jest ze stali o grubości 20 mm; sięga ona wysokości 230 mm, w celu ochrony elementów zespołu. Masywne pokrywy ze stali zawieszane na wytrzymałych zawiasach osłaniają elementy składowe zespołu napędowego. Pokrywy te otwierają się szeroko, umożliwiając pełny dostęp. Przedział baterii akumulatorowej jest zamknięty osłonami z blachy stalowej. Dostępna jest opcjonalna lampka blokady elektrycznej elementu ustalającego baterii. Górna pokrywa baterii akumulatorowej umożliwia dostęp dla celów obsługowych.

Koła i opony

Poliuretanowe koło posiada średnicę 330 mm, 140 mm szerokości i 200 mm średnicy piasty. Podwójne poliuretanowe koła obciążone posiadają średnicę 150 mm, 70 mm szerokości (110 mm szerokości dla wysokości podnoszenia powyżej 8.8 m). Opcjonalne poliuretanowe koła prowadzące w korytarzu roboczym posiadają szerokość 50 mm oraz średnicę 100 lub 65 mm.

Widły

Kute stalowe ze wskaźnikami na końcówkach o grubości 40 lub 50 mm i szerokości 100 mm. Standardowa długość wynosi 1145 mm. Dostępne są długości opcjonalne

Osłona bezpieczeństwa

Wykonana jest ze szkła bezpiecznego, w celu ochrony operatora przed łańcuchami i częściami ruchomymi, gdy znajduje się on w normalnej pozycji roboczej. Opcjonalna osłona z siatki drucianej (standardowy element przystosowania do pracy w chłodni).

Przepisy bezpieczeństwa

Urządzenie spełnia wymagania europejskich norm bezpieczeństwa. Podane wartości wymiarów i parametrów użytkowych mogą ulegać zmianom ze względu na tolerancje produkcyjne. Parametry użytkowe podano dla przeciętnej wielkości pojazdu i zależą one od masy, stanu pojazdu, jego wyposażenia oraz warunków w miejscu pracy. Produkty i specyfikacje firmy Crown podlegają zmianom bez powiadomienia.

Wyłącznym dystrybutorem Crown w Polsce jest Wandalex S.A.



ul. Garażowa 7
02-651 Warszawa
infolinia 0 810 332 206
e-mail: info@wandalex.pl
www.wozkcrown.pl



Produkcja w Europie:

Crown Gabelstapler GmbH & Co. KG
Roding, Niemcy

www.crown.com