



RX 20-14

RX 20-15

RX 20-16

RX 20-18

RX 20-20

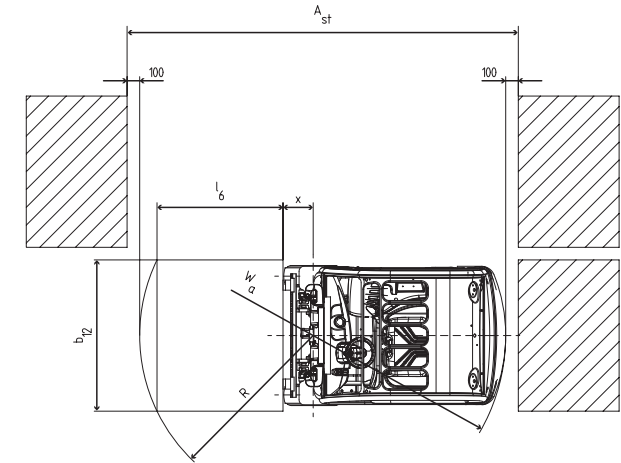
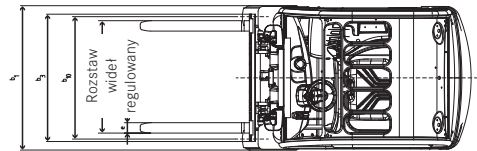
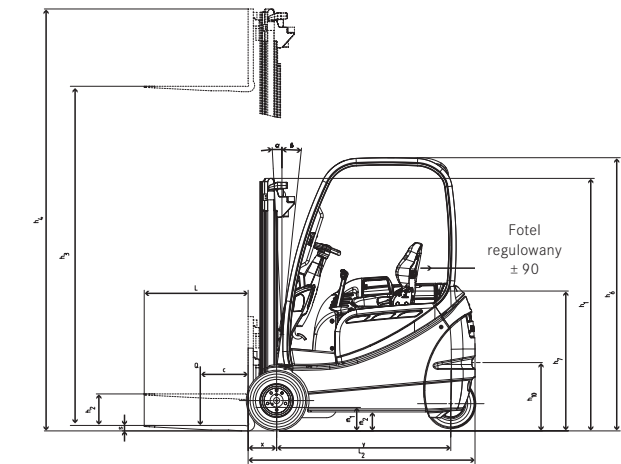
RX 20 Dane techniczne

Elektryczne wózki widłowe



Poniższe dane techniczne zgodnie z wytycznymi VDI 2198 (Związku Inżynierów Niemieckich) określają wartości techniczne tylko dla urządzenia standardowego. Zastosowanie innego ogumienia, innego rodzaju masztu, dodatkowego osprzętu może spowodować zmianę parametrów technicznych.

Oznakowanie	1.1	Producent				STILL	STILL	STILL	STILL	STILL	STILL	STILL	STILL
	1.2	Typoszereg (oznaczenie producenta)				RX 20-14	RX 20-15	RX 20-16	RX 20-16P	RX 20-18	RX 20-18P/h	RX 20-20	RX 20-20 P
	1.3	Napęd (elektryczny, Diesel, benzynowy, gazowy, sieciowy)				elektryczny	elektryczny	elektryczny	elektryczny	elektryczny	elektryczny	elektryczny	elektryczny
	1.4	Obsługa (ręczna, prowadzenie, platforma, fotel, komisjonowanie)				Fotel	Fotel	Fotel	Fotel	Fotel	Fotel	Fotel	Fotel
	1.5	Udźwig/ładunek	Q	kg		1400	1500	1600	1600	1800	1800	2000	2000
	1.6	Środek ciężkości ładunku	c	mm		500	500	500	500	500	500	500	500
	1.8	Odległość grzbietu wideł do osi koła	x	mm		355	355	355	355	355	355	365	365
	1.9	Rozstaw osi kół	y	mm		1341	1341	1341	1410	1441	1448	1540	1469
												1448	
Masy	2.1	Masa własna (wraz z baterią)		kg		2736	2763	2884	2916	3044	3343	3212	3225
	2.2	Nacisk na oś przednią z ładunkiem		kg		3577	3758	3933	3915	4288	4442	4667	4633
	2.2.1	Nacisk na oś tylną z ładunkiem		kg		559	505	550	602	556	701	545	592
	2.3	Nacisk na oś przednią bez ładunku		kg		1294	1302	1314	1345	1421	1580	1544	1455
	2.3.1	Nacisk na oś tylną bez ładunku		kg		1442	1461	1570	1571	1623	1763	1668	1770
												1760	
Koła/Podwozie	3.1	Ogumienie: pełne (V), super elastyczne (SE), pneumatyczne (L)				SE	SE	SE	SE	SE	SE	SE	SE
	3.2	Rozmiar ogumienia, przód		mm		18 x 7-8	18 x 7-8	18 x 7-8	18 x 7-8	200/50-10	200/50-10	200/50-10	200/50-10
	3.3	Rozmiar ogumienia, tył		mm		15 x 4 1/2 -8	15 x 4 1/2 -8	15 x 4 1/2 -8	16 x 6-8	15 x 4 1/2 -8	16 x 6-8	15 x 4 1/2 -8	16 x 6-8
	3.5	Liczba kół z przodu (x = napędowe)				2x	2x	2x	2x	2x	2x	2x	2x
	3.5.1	Liczba kół z tyłu (x = napędowe)				2	2	2	2	2	2	2	2
	3.6	Rozstaw kół, przód		b ₁₀	mm	932	932	932	932	942	942	942	942
	3.7	Rozstaw kół, tył		b ₁₁	mm	168	168	168	865	168	865	168	865
Wymiary podstawowe	4.1	Pochylenie masztu/karetki wideł, do przodu		°		3	3	3	3	3	3	3	3
	4.1.1	Pochylenie masztu/karetki wideł, do tyłu		°		8	8	8	8	8	8	8	8
	4.2	Wysokość masztu w stanie złożonym		h ₁	mm	2160	2160	2160	2160	2160	2160	2160	2160
	4.3	Wolny skok wideł		h ₂	mm	150	150	150	150	150	150	150	150
	4.4	Wysokość podnoszenia		h ₃	mm	3230	3230	3230	3230	3230	3230	3150	3150
	4.5	Wysokość masztu w stanie wysuniętym		h ₄	mm	3805	3805	3805	3805	3805	3805	3805	3805
	4.7	Wysokość osłony operatora (kabiny)		h ₆	mm	2082	2082	2082	2082	2082	2240	2082	2082
	4.8	Wysokość siedzenia/wysokość platformy		h ₇	mm	1015	1015	1015	1015	1015	1173	1015	1015
	4.12	Wysokość zaczepu holowniczego		h ₁₀	mm	490	490	490	460/350	490	460/350	490	460/350
	4.19	Długość całkowita		l ₁	mm	2683	2683	2683	2861	2783	2908	2892	2930
	4.20	Długość łącznie z grzbietem wideł		l ₂	mm	1883	1883	1883	2061	1983	2108	2092	2130
	4.21	Szerokość całkowita		b ₁	mm	1099	1099	1099	1099	1138	1138	1138	1138
	4.22	Grubość wideł		s	mm	40	40	40	40	40	40	40	40
	4.22.1	Szerokość wideł		e	mm	80	80	80	80	80	80	80	80
	4.22.2	Długość wideł		l	mm	800	800	800	800	800	800	800	800
	4.23	Karetka wideł ISO 2328, Klasa/Typ A, B				ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A
	4.24	Szerokość karetki wideł		b ₃	mm	980	980	980	980	980	980	980	980
	4.31	Prześwit dolny z ładunkiem pod masztem		m ₁	mm	90	90	90	90	90	90	90	90
	4.32	Prześwit dolny centralnie między osiami		m ₂	mm	123	123	123	123	123	123	123	123
	4.33	Szerokość korytarza roboczego dla palety 1000 x 1200, poprzecznie		A _{st}	mm	3209	3209	3209	3408	3309	3439	3418	3473
	4.34	Szerokość korytarza roboczego dla palety 1000 x 1200 wzdłużnie		A _{st}	mm	3333	3333	3333	3607	3433	3638	3542	3672
	4.35	Promień skrętu		W _a	mm	1528	1528	1528	1852	1628	1883	1727	1907
	4.36	Najmniejsza odległość punktu obrotu		b ₁₃	mm	-	-	-	533	-	538,5	-	541
Osłagi	5.1	Prędkość jazdy z ładunkiem		km/h		16	16	16	16	16	16	16	16
	5.1.1	Prędkość jazdy bez ładunku		km/h		16	16	16	16	16	16	16	16
	5.2	Prędkość podnoszenia z ładunkiem		m/s		0,43	0,43	0,43	0,43	0,42	0,42	0,38	0,38
	5.2.1	Prędkość podnoszenia bez ładunku		m/s		0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,60	0,52	0,52
	5.3	Prędkość opuszczania z ładunkiem		m/s		0,51	0,51	0,51	0,51	0,52	0,52	0,53	0,53
	5.3.1	Prędkość opuszczania bez ładunku		m/s		0,47	0,47	0,47	0,47	0,48	0,48	0,49	0,49
	5.5	Siła pociągowa z ładunkiem		N		3200	3200	3200	3200	3050	2980	2980	2970
	5.5.1	Siła pociągowa bez ładunku		N		3340	3340	3340	3340	3320	3260	3280	3280
	5.6	Maksymalna siła pociągowa z ładunkiem		N		9260	9260	9260	9250	8990	8950	8950	8950
	5.6.1	Maksymalna siła pociągowa bez ładunku		N		9120	9120	9120	9120	9130	9080	9100	9070
	5.7	Zdolność pokonywania wzniesień z ładunkiem		%		13,5	12,8	12,8	12,7	11,4	10,7	10,5	10
	5.7.1	Zdolność pokonywania wzniesień bez ładunku		%		20,1	20,1	20,1	19,9	19,0	17,1	17,9	17,8
	5.8	Maksymalna zdolność pokonywania wzniesień z ładunkiem		%		21,8	21,2	21,2	21,0	19,0	17,8	17,6	17,5
	5.8.1	Maksymalna zdolność pokonywania wzniesień bez ładunku		%		24,8	24,8	24,8	25,4	25,9	26,4	27,2	25,2
	5.9	Przyspieszenie z ładunkiem		s		4,1	4,1	4,1	4,1	4,2	4,3	4,3	4,4
Silnik elektryczny	5.9.1	Przyspieszenie bez ładunku		s		4,0	4,0	4,0	4,0	4,0	4,1	4,1	4,2
	5.10	Hamulec roboczy				elektr./mech.	elektr./mech.	elektr./mech.	elektr./mech.	elektr./mech.	elektr./mech.	elektr./mech.	elektr./mech.
	6.1	Silnik napędowy, moc KB 60 min		kW		2 x 4,5	2 x 4,5	2 x 4,5	2 x 4,5	2 x 4,5	2 x 4,5	2 x 4,5	2 x 4,5
	6.2	Silnik podnoszenia, moc przy 20% ED		kW		9	9	9	9	9	9	9	9
	6.3	Akumulator wg norm DIN 43531/35/36 A, B, C, poza normą				DIN 43531 B	DIN 43531 B	DIN 43531 B	DIN 43531 B	DIN 43531 B	DIN 43531 B	DIN 43531 B	DIN 43531 B
	6.4	Napięcie akumulatora		U	V	48	48	48	48	48	48	48	48
	6.4.1	Pojemność akumulatora		K _s	Ah	575 L	575 L	575 L	575 L	575 L	700 L	575 L	575 L
Pozostałe	6.5	Masa akumulatora		kg		856	856	856	856	856	1119	856	856
	6.6	Zużycie energii w cyklu VDI (60 cykli/godz.)		kWh/h		4,2	4,3	4,4	4,4	4,7	5,2	5,0	5,0
	8.1	Rodzaj sterowania jazdą											
	8.2	Ciśnienie robocze dla osprzętu		bar		250	250	250	250	250	250	250	250
	8.3	Wydajność oleju dla osprzętu		l/min		30	30	30	30	30	30	30	30
	8.4	Poziom hałasu na wysokości uszu operatora		dB (A)		<70	<70	<70	<70	<70	<70	<70	<70
	8.5	Zaczepek holowniczy, Rodzaj,Typ DIN				Sworzeń	Sworzeń	Sworzeń	Sworzeń	Sworzeń	Sworzeń	Sworzeń	Sworzeń

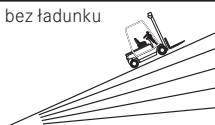
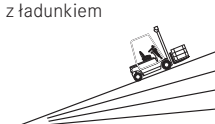


Wymiary odnoszą się do masztu ustawionego pionowo

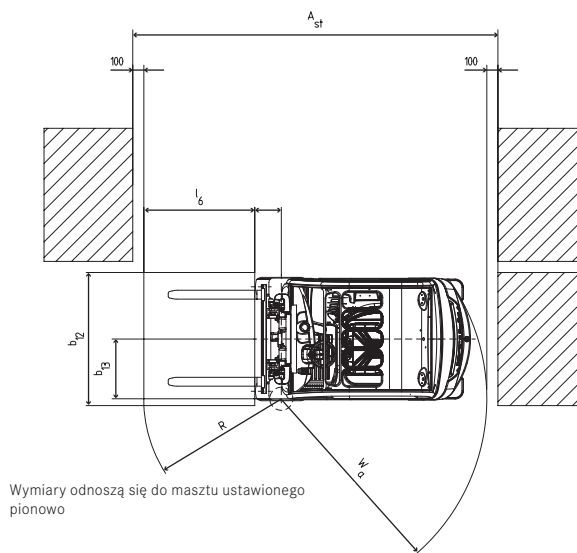
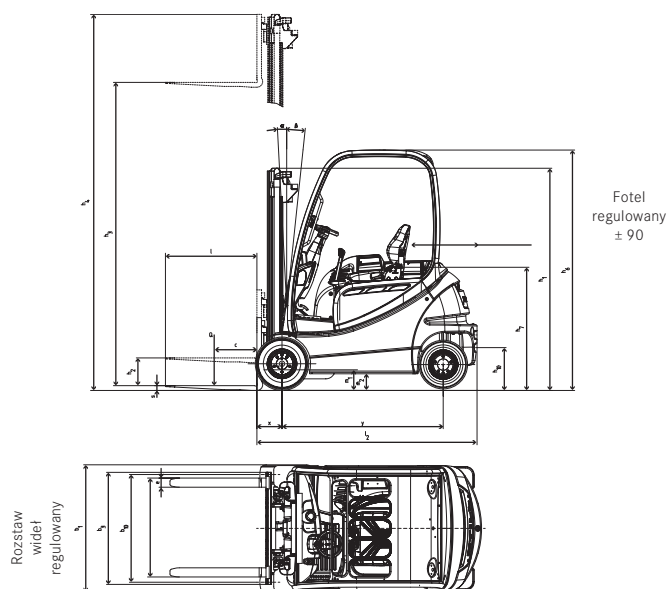
RX 20-14/15/16				Maszt Tele		Maszt Niho	Maszt potrójny (Triplex)		
	Wysokość podnoszenia	h ₃	mm	2830-4230	4730-5430	2975-3975	4320-5220	5620-7870	
	Wysokość masztu w stanie złożonym	h ₁	mm	1960-2660	2910-3260	1960-2460	1960-2260	2460-3210	
	Wolny skok wideł	h ₂ /h ₅	mm	150	150	1362-1862	1362-1662	1862-2612	
	Max. wys. masztu	h ₄	mm	3473-4873	5273-6073	3593-4593	4938-5838	6238-8488	
	Pochylenie masztu do przodu	a	°	3					
	Pochylenie masztu do tyłu	b	°	8		6			
	Pozycjonowanie wideł: środek-środek		mm	216 368 445 521 673 670					
	Maksymalna szerokość	B	mm	1099	1188	1099	1099	1188	
	RX 20-14/15/16	Długość całkowita	L ₂	mm	1883		1903		
		Odległość grzbietu wideł do osi koła	x	mm	355		375		
		Szerokość korytarza roboczego	A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3209 (1200 x 800) 3333		(1000 x 1200) 3228 (1200 x 800) 3353		
		Ogumienie z przodu	v		18 x 7-8	200/50-10	18 x 7-8	18 x 7-8	200/50-10
		Ogumienie z tyłu	h		15 x 4 1/2-8				
	RX 20-16P	Rozstaw kół przód/tył	v/h	mm	932/168	990/168	932/168	932/168	990/168
		Długość całkowita	L ₂	mm	2061		2081		
Szerokość korytarza roboczego		A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3408 (1200 x 800) 3607		(1000 x 1200) 3428 (1200 x 800) 3627			
Ogumienie przód/tył		v/h		18 x 7-8 / 16 x 6-8					
Rozstaw kół przód/tył		v/h	mm	932/865	990/865	932/865	932/865	990/865	
RX 20-18	Wysokość podnoszenia	h ₃	mm	2830-4230	4730-5430	2875-3875	4170-5070	5470-7720	
	Wysokość masztu w stanie złożonym	h ₁	mm	1960-2660	2910-3260	1960-2460	1960-2260	2460-3210	
	Wolny skok wideł	h ₂ /h ₅	mm	150	150	1312-1812	1312-1612	1812-2562	
	Max. wys. masztu	h ₄	mm	3473-4873	5273-6073	3543-4543	4838-5738	6138-8388	
	Pochylenie masztu do przodu	a	°	3					
	Pochylenie masztu do tyłu	b	°	8		6			
	Maksymalna szerokość	B	mm	1138	1188	1138	1138	1188	
	RX 20-18	Długość całkowita	L ₂	mm	1983		2003		
		Odległość grzbietu wideł do osi koła	x	mm	355		375		
		Szerokość korytarza roboczego	A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3309 (1200 x 800) 3433		(1000 x 1200) 3327 (1200 x 800) 3452		
		Ogumienie przód/tył	v/h		200/50-10 / 16 x 6-8				
Rozstaw kół przód/tył		v/h	mm	942/168	990/168	942/168	942/168	990/168	
RX 20-18P/h	Długość całkowita	L ₂	mm	2108		2128			
	Szerokość korytarza roboczego	A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3439 (1200 x 800) 3638		(1000 x 1200) 3459 (1200 x 800) 3658			
	Ogumienie przód/tył	v/h		200/50-10 / 16 x 6-8					
	Rozstaw kół przód/tył	v/h	mm	942/865	990/865	942/865	942/865	990/865	
	Wysokość podnoszenia	h ₃	mm	2750-4150	4630-5330	2870-3870	4165-5065	5665-7915	
RX 20-20	Wysokość masztu w stanie złożonym	h ₁	mm	1960-2660	2910-3260	1960-2460	1960-2260	2460-3210	
	Wolny skok wideł	h ₂ /h ₅	mm	150	150	1405-1905	1405-1705	1905-2655	
	Max. wys. masztu	h ₄	mm	3325-4725	5225-5925	3445-4445	4755-5655	6255-8505	
	Pochylenie masztu do przodu	a	°	3					
	Pochylenie masztu do tyłu	b	°	8		6			
	Maksymalna szerokość	B	mm	1138	1188	1138	1138	1188	
	RX 20-20	Długość całkowita	L ₂	mm	2092		2114		
		Odległość grzbietu wideł do osi koła	x	mm	365		387		
		Szerokość korytarza roboczego	A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3418 (1200 x 800) 3542		(1000 x 1200) 3438 (1200 x 800) 3563		
		Ogumienie przód/tył	v/h		200/50-10 / 16 x 6-8				
		Rozstaw kół przód/tył	v/h	mm	942/168	990/168	942/168	942/168	990/168
	RX 20-20P	Długość całkowita	L ₂	mm	2130		2152		
		Szerokość korytarza roboczego	A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3473 (1200 x 800) 3672		(1000 x 1200) 3495 (1200 x 800) 3694		
		Ogumienie przód/tył	v/h		200/50-10 / 16 x 6-8				
		Rozstaw kół przód/tył	v/h	mm	942/865	990/865	942/865	942/865	990/865
	RX 20-20Ph	Długość całkowita	L ₂	mm	2118		2140		
Szerokość korytarza roboczego		A _{st}	mm	(1000 x 1200) 3449 (1200 x 800) 3648		(1000 x 1200) 3471 (1200 x 800) 3670			
Ogumienie przód/tył		v/h		200/50-10 / 16 x 6-8					
Rozstaw kół przód/tył		v/h	mm	942/865	990/865	942/865	942/865	990/865	

Wzniesienia, maksymalny odcinek drogi, który można pokonać w ciągu 60 minut.

Przykład: RX 20-16 wioząc ładunek 1600 kg po wzniesieniu o kącie nachylenia 13% może pokonać dystans 290 m 10 razy w ciągu godziny.

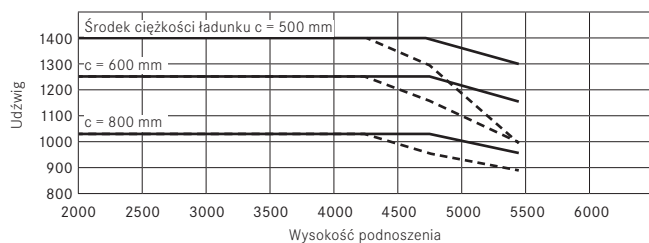
bez ładunku			RX 20-16	RX 20-16 P	RX 20-18 P/h	RX 20-20 P/h
		4,7%	15809	15800	15788	15774
		10,5%	5343	5340	5200	5328
		20,1%	3042	3040	3032	2463
		24,8%	1696	1696	1537	1371
z ładunkiem						
		2,0%	15068	15073	15412	15354
		6,0%	5093	5095	4980	4642
		13,0%	2900	2900	2548	2289
		16,7%	2122	1516	1438	1346
		21,2%	1327	1327		

(Sucha, szorstka nawierzchnia betonowa = współczynnik tarcia 0,80) (Standardowa bateria jak podana w specyfikacji technicznej)

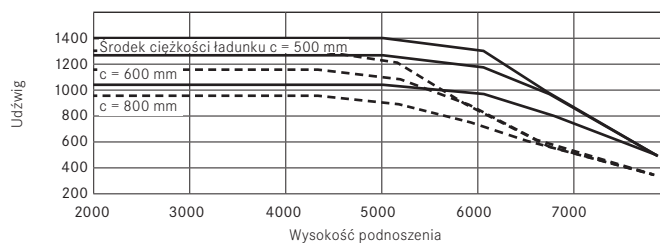


Karetką bez przesuwu
Karetką z przesuwem

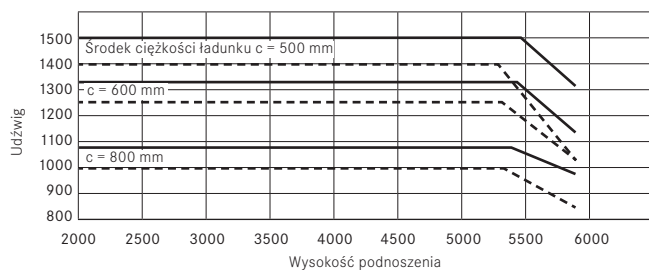
Udźwig RX 20-14 Maszt Tele/Niho



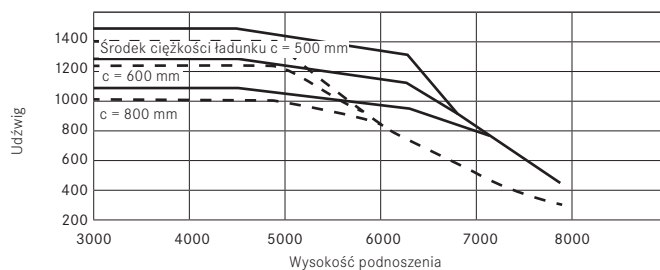
Udźwig RX 20-14 Maszt potrójny (Triplex)



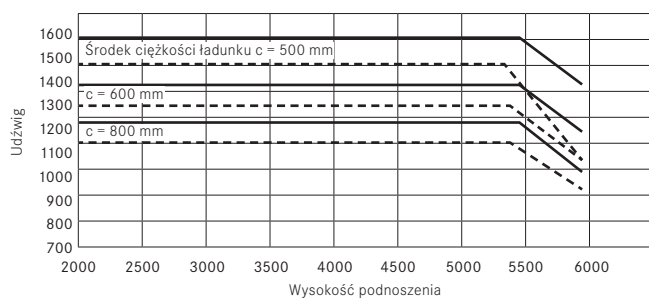
Udźwig RX 20-15 Maszt Tele/Niho



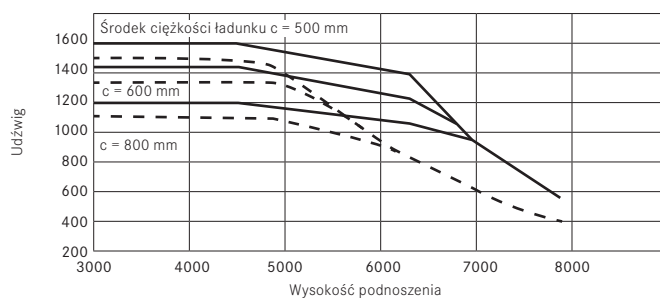
Udźwig RX 20-15 Maszt potrójny (Triplex)



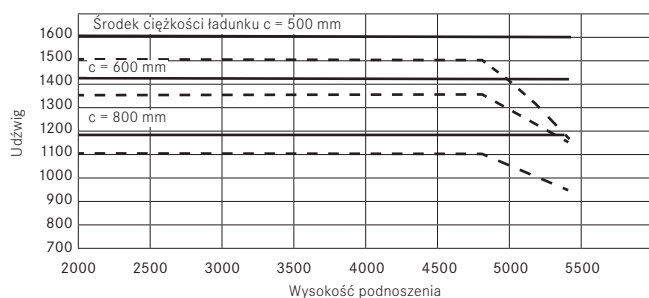
Udźwig RX 20-16 Maszt Tele/Niho



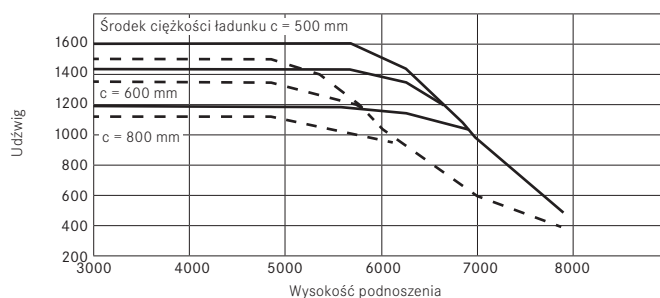
Udźwig RX 20-16 Maszt potrójny (Triplex)



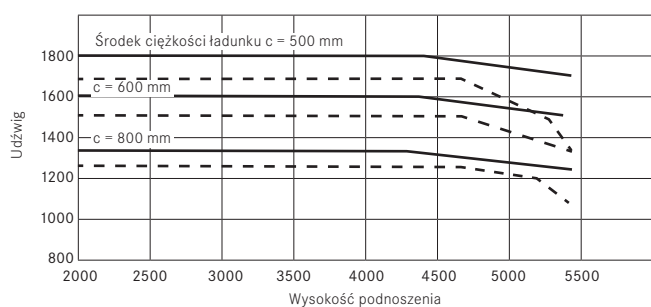
Udźwig RX 20-16P Maszt Tele/Niho



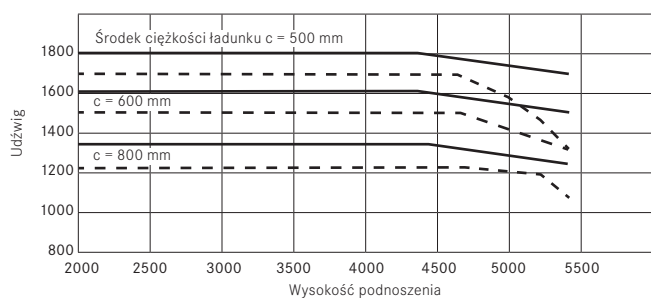
Udźwig RX 20-16P Maszt potrójny (Triplex)



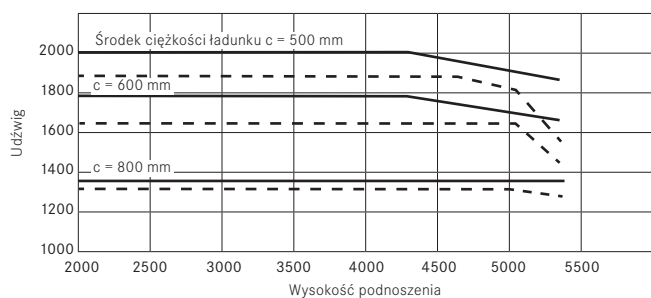
Udźwig RX 20-18 Maszt Tele/Niho



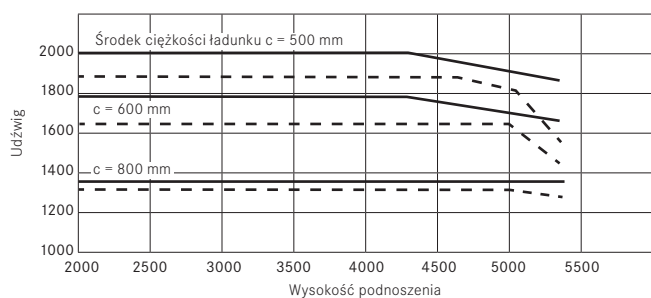
Udźwig RX 20-18P/h Maszt Tele/Niho



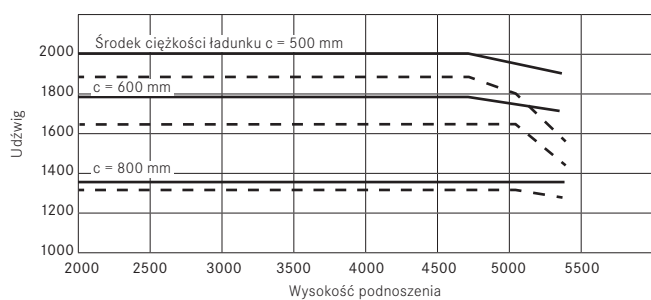
Udźwig RX 20-20 Maszt Tele/Niho



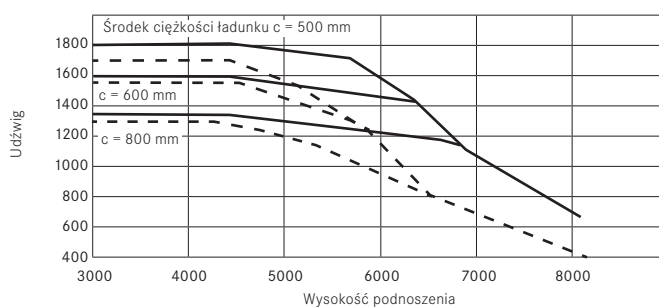
Udźwig RX 20-20P Maszt Tele/Niho



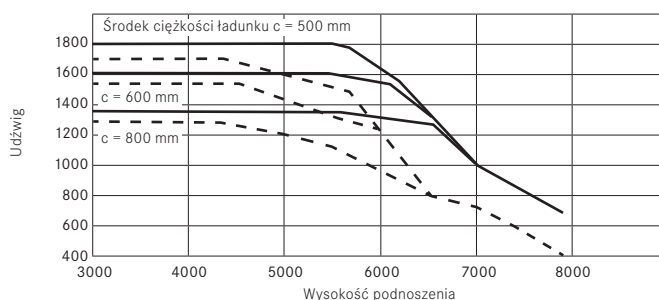
Udźwig RX 20-20P/h Maszt Tele/Niho



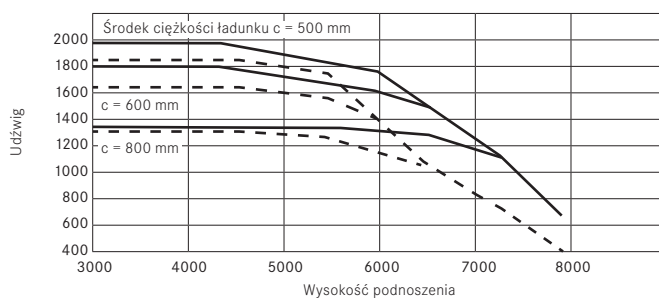
Udźwig RX 20-18 Maszt potrójny (Triplex)



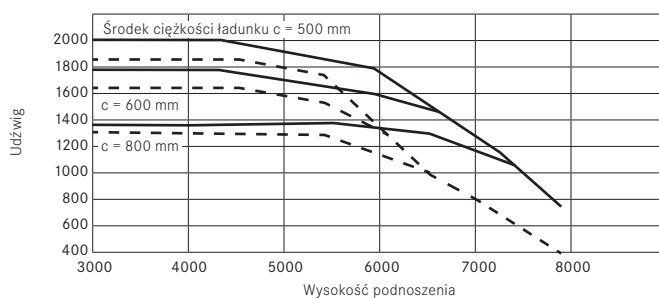
Udźwig RX 20-18P/h Maszt potrójny (Triplex)



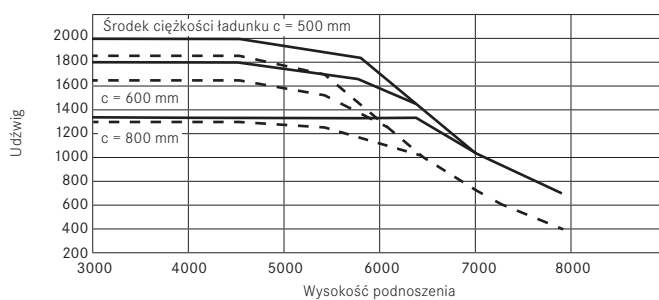
Udźwig RX 20-20 Maszt potrójny (Triplex)



Udźwig RX 20-20P Maszt potrójny (Triplex)



Udźwig RX 20-20P/h Maszt potrójny (Triplex)



Karetką bez przesuwu
Karetką z przesuwem

Napęd.

Obydwa silniki prądu trójfazowego wózka RX 20, zoptymalizowane pod kątem poboru energii i emisji hałasu, napędzają przednie koła. Dobre prędkości oraz dynamika jazdy także na nierównych nawierzchniach i podjazdach zapewniają wysoką wydajność przeładunkową. Szczególną cechą jest przy tym płynne przyspieszanie aż do osiągnięcia maksymalnej prędkości. W ten sposób np.: przy pokonywaniu progów lub przy przesuwaniu palet wykorzystywane jest zawsze maksimum mocy. Niewymagający konserwacji, zoptymalizowany pod kątem współczynnika sprawności napęd prądu trójfazowego, zapewnia długi okres eksploatacji akumulatora. Dzięki szczelnej obudowie cały napęd jest chroniony przed wnikaniami szkodliwego pyłu i wody, co umożliwia zastosowanie wózka w najcięższych warunkach. Poprzez hamowanie elektryczne przy puszczeniu pedału gazu uzyskujemy w zależności od warunków eksploatacji odzysk energii do 15%, a tym samym wydłużamy czas eksploatacji wózka na jednym ładowaniu akumulatora o 1,5 godziny. Zbędne staje się wówczas międzyładowanie lub wymiana akumulatora na inny. Dzięki systemowi sterowania STILL zapewniona jest precyzyjna jazda przy optymalnym wykorzystaniu energii. Umożliwia on dodatkowo zatrzymanie wózka na rampie bez potrzeby włączania bezobsługowego hamulca lamelowego, przez co zwiększa się bezpieczeństwo i komfort jazdy. Umieszczenie elektroniki i sterowników w przeciwwadze chroni je przed ewentualnym uszkodzeniem. Ciepło wytwarzane podczas pracy sterowników pochłania przeciwwaga. Takie rozwiązanie zapewnia bardzo dobre chłodzenie elektroniki bez potrzeby instalowania dodatkowych wentylatorów lub filtrów oraz czyni pracę cichą i niezawodną.

Program oszczędzania energii Blue-Q.

- aktywacja odpowiadającego za wydajność wózka modułu Blue-Q przez naciśnięcie przycisku.
- oszczędność energii dzięki inteligentnej optymalizacji charakterystyki napędu, bez uszczerbku dla procesu roboczego.
- inteligentny system wyłączania odbiorników elektrycznych.
- oszczędność do 20% energii w zależności od profilu eksploatacji i wyposażenia wózka.

Układ elektryczny.

Układ elektryczny wózka RX 20 pracuje w sposób cyfrowy. Obydwa oddzielne systemy CAN-Bus umożliwiają eksploatację bez możliwości oddziaływania na układ napędowy. Zapewnia to niezawodność eksploatacji. Poza tym odporny i trwały system sterowania z dwoma procesorami, które kontrolują się wzajemnie, gwarantuje najwyższy stopień bezpieczeństwa. Do istniejących instalacji możliwe jest szybkie i tanie podłączenie dodatkowych odbiorników elektrycznych, np.: reflektorów.

Maszt.

W zależności od zastosowania mamy do dyspozycji maszt podwójny (Tele), podwójny z wolnym skokiem (Niho) lub potrójny (Triplex):

- maszt podwójny (Tele): korzystna cenowo wersja masztu do różnorodnych zastosowań i z pełną widocznością przez maszt,
- maszt podwójny z wolnym skokiem (Niho): uzupełnia maszt teleskopowy poprzez dodatkowy środkowy siłownik pełnego skoku wolnego, aby wysoko sztaplować pod niskimi stropami, np.: podczas za- i wyładunku kontenerów i samochodów ciężarowych,
- maszt potrójny (Triplex): do zastosowań w przypadku niskich przejazdów przez drzwi przy jednoczesnym wysokim podnoszeniu.

Układ hydrauliczny.

Liczba obrotów silnika prądu zmiennego regulowana jest przez dynamiczny system wspomagania, proporcjonalnie do wychylenia dźwigni zaworu lub koła kierownicy. Precyzyjna obsługa układu hydraulicznego zwiększa bezpieczeństwo pracy poprzez pozycjonowanie „co do milimetra”.

Także sam układ hydrauliczny ogranicza zużycie energii poprzez:

- wysoki współczynnik sprawności pompy hydraulicznej przy niskiej liczbie obrotów,
- zastąpienie zaworów naprężania wstępnego zaworami podtrzymującymi.

Zawór priorytetowy jest przykręcony bezpośrednio do pompy, przez co zastosowanych jest mniej złączy i węży hydraulicznych. Gwarantuje to bezpieczniejszą i czystsza eksploatację.

Stanowisko operatora.

Stanowisko pracy operatora wózka RX 20:

- dużo miejsca na nogi oraz pochylona płyta podłogowa z wykładziną antypoślizgową zapewniają szybkie oraz łatwe wchodzenie i wychodzenie z pojazdu oraz wygodną pozycję nóg podczas jazdy,
- regulacja kolumny układu kierowniczego oraz kierownica o małej średnicy umożliwiają ergonomiczne dopasowanie do operatora,
- rozmieszczenie pedałów jak w samochodzie osobowym można ewentualnie zastąpić sterowaniem dwupedałowym i tym samym dostosować RX 20 do osobistych przyzwyczajeń operatorów,
- przełącznik kierunku jazdy na dźwigni hydraulicznej (podnoszenia i opuszczania) umożliwia szybkie, komfortowe przełączanie kierunku jazdy bez potrzeby przekładania rąk, umożliwiając operatorowi koncentrację oraz nie męczącą pracę nawet na długich zmianach,
- ogrzewany display z: zegarem, licznikiem ilości motogodzin i wskaźnikiem stanu naładowania akumulatora zapewnia doskonałą widoczność odczytu także w niekorzystnych warunkach, jak np.: wjazd z zimnego do ciepłego pomieszczenia (zmienna praca w chłodni); operator ma ciągłą kontrolę nad wózkiem,
- wybór jednego z 5 programów jazdy umożliwia operatorowi ustawienie parametrów jazdy w zależności od aktualnych warunków pracy i własnych preferencji,
- stanowisko pracy operatora wózka RX 20 zapewnia dużą przestrzeń nad głową nawet wysokim operatorom, jak też optymalną widoczność dzięki dużym otworom w dachu osłony, bardzo wąskim profilom oraz wysoko umieszczonemu fotelowi.

Bezpieczeństwo.

Hamowanie elektryczne gdy pedał gazu jest zwolniony a także w pełni automatyczne zatrzymanie bez użycia hamulców, w połączeniu z hamulcem ręcznym i hamulcem zasadniczym zapewniają bezpieczne użytkowanie w każdej sytuacji. Boczna wymiana baterii w wózkach RX 20 odbywa się za pomocą ręcznego wózka podnośnikowego lub innego dowolnego wózka widłowego, względnie dźwigu. Pozwala to na znaczną oszczędność czasu w porównaniu z konwencjonalnymi rozwiązaniami oraz wyklucza ryzyko uszkodzeń, zwłaszcza w przypadku wariantu z kabiną.

Serwis.

Przeglądy w RX 20 wykonywane są, tak jak w każdym innym wózku czołowym akumulatorowym STILL-a, co 1000 motogodzin lub 12 miesięcy. Przy jednozmianowej pracy możliwe jest wykonanie przeglądu łącznie z konserwacją UDT, co pozwala na zaoszczędzenie czasu i pieniędzy. Szybka diagnoza przy pomocy notebooka oraz dobry i łatwy dostęp do wszystkich podzespołów wymagających konserwacji, w powiązaniu z pełną dostępnością wszelkich niezbędnych części zamiennych gwarantują efektywne wykorzystanie RX 20.



Kontakt:

STILL Polska Sp. z o.o.
ul. Składowa 11, Żerniki
62-023 Gądk
Telefon: +48 61 668 61 00
Fax: +48 61 668 61 89

Oddział Warszawa
ul. 3-go Maja 101/103
05-080 Izabelin Mościska
Telefon: +48 22 752 29 00
Fax: +48 22 752 29 01

Oddział Katowice
ul. Koszelew 3
42-500 Będzin
Telefon: +48 32 766 06 00
Fax: +48 32 766 06 01
info@still.pl

Oddział Gdańsk
ul. Astronomów 20
80-299 Gdańsk
Telefon: +48 58 785 60 00
Fax: +48 58 785 60 21

Pozostałe informacje znajdziecie
Państwo na: www.still.pl

