

## **ESPECIFICAÇÕES**

Dimensões	Métrica	Britânico
máx. Altura de Trabalho	17.00m	55' 9"
máx. Altura da plataforma	15.00m	49' 2"
Alcance máximo de operação	9.70m	31' 10"
Alcance máximo da plataforma	9.10m	29' 10"
máx. Liberação para cima e para cima	7.00m	22' 11"
Tamanho da plataforma(Comprimento×Largura)	1.45×0.76m	4' 9"×2' 6"
Dimensões de transporte da plataforma(C×L×A)	5.06×1.50×2.07m	16' 7"×4' 11"×6' 9"
Mesa giratória Tailswing	0m	0"
Distância ao solo D	0.13m	5"
distância entre eixos E	1.80m	5' 11"
Raio de giro (interno/externo)	2.17/3.14m	7' 1"/10' 3"
pneus	28×12(202)	28×12(202)

Desempenho		
S.W.L	227kg	500lb
máx. Ocupantes	2	2
Rotação da plataforma	180°	180°
Movimento de Jib	-65°~65°	-65°~65°
Ângulo máximo da lança principal	70°	70°
Rotação da Torre	355° discreto	355° discreto
Velocidade de deslocamento (retraído)	≯ 6.0km/h	> 3.73mph
Velocidade de deslocamento (aumentada)	≯ 1.1km/h	> 0.68mph
Gradeability	25%	25%
Máximo Ângulo do chassi(X/Y)	3°/3°	3°/3°

Peso			
Peso total	7950kg	17527lb	

Força		
Bateria de chumbo-ácido livre de manutenção	48V/300Ah	48V/300Ah
Carregador	48V/35A	48V/35A
Motor de condução	2×32VAC/3.3kW	2×32VAC/3.3kW
Motor de Elevação	48V/3.8kW	48V/3.8kW
Tanque Hidráulico	40L	10gal





## **CARACTERÍSTICAS**

## Itens padrão

- · Controles proporcionais
- Bomba Manual de Segurança
- Horímetro
- Sensor de inclinação com alarme
- Mesa rotativa 355° de rotação não contínua
- Plataforma de autonivelamento
- Interruptor de pé
- pneu sólido
- Direção em duas rodas
- Tração em duas rodas
- Sistema de diagnóstico a bordo
- Todos os alarmes de movimento
- Sensor de sobrecarga com alarme
- Buzina
- · candeeiro iluminado
- Sinalizador de LED Piscando
- Zero emissões
- Proteção inteligente do sistema de energia
- · Dispositivo anti-extrusão
- Pontos de Amarração e Içamento
- Botão de parada de emergência



## ZHEJIANG DINGLI MACHINERY CO., LTD.

Address: No.188 Qihang Road, Deqing, Zhejiang P.R.C 313219

Telephone: +86(572)8681688 E-Mail: export@cndingli.com Https://en.cndingli.com











