

Datos técnicos

Dimensiones estáticas

Dimensiones

Para: Basculación delantera 6T-1, Basculación delantera 9T-1, Basculación giratoria 6T-1 Página 163

Para: Basculación delantera 7T-1 [Hi-viz], Cabina Página 164

(Para: Basculación delantera 6T-1, Basculación delantera 9T-1, Basculación giratoria 6T-1)

Figura 101.

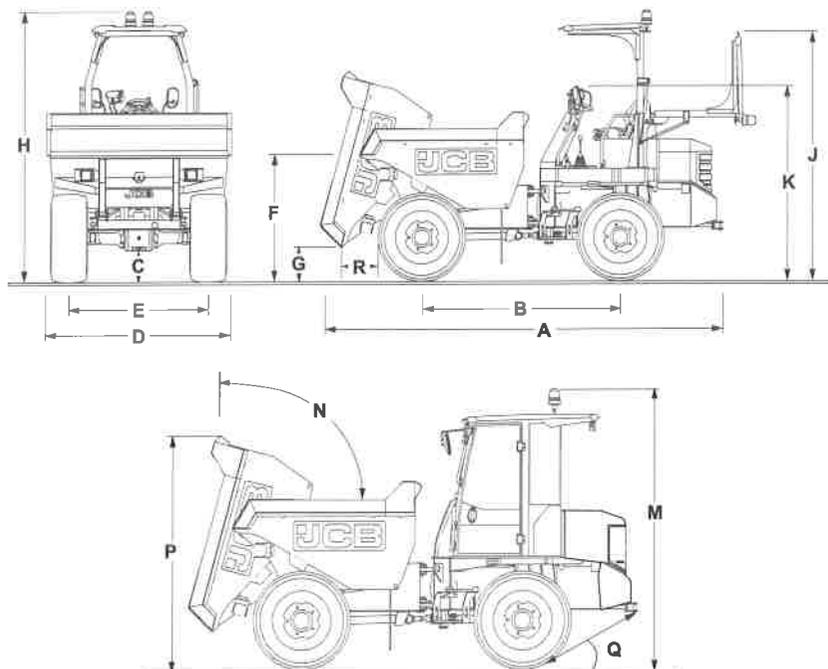


Tabla 16.

Elemento	Descripción	6T		9T
		FT	ST	
A	Longitud total	4.792 mm	5.027 mm	4.912 mm
B	Distancia entre ejes	2.480 mm	2.480 mm	2.680 mm
C	Altura libre mínima	312 mm	312 mm	359 mm
D	Anchura sobre las ruedas	2.255 mm	2.255 mm	2.380 mm
E	Anchura de la oruga	1.850 mm	1.850 mm	1.880 mm
F	Altura hasta el labio delantero de contenedor (no volcado)	1.672 mm	1.719 mm	1.732 mm

Elemento	Descripción	6T		9T
		FT	ST	
G	Altura hasta el labio delantero de contenedor (inclinado)	310 mm	1.188 mm	415 mm
H	Altura hasta la parte superior de ROPS (levantada, con/sin luz rotativa)	3.354 mm / 3.131 mm	3.354 mm / 3.131 mm	3.570 mm / 3.347 mm
H	Altura hasta la parte superior de ROPS/FOPS (levantada, con/sin luz rotativa)	3.354 mm / 3.169 mm	3.354 mm / 3.169 mm	3.570 mm / 3.385 mm
J	Altura con ROPS plegada	2.013 mm	2.169 mm	2.319 mm
K	Altura con ROPS/FOPS plegada	2.936 mm	2.936 mm	3.154 mm
M	Altura hasta la parte superior de la cabina (con/sin luz rotativa)	3.296 mm / 3.014 mm	3.296 mm / 3.014 mm	3.512 mm / 3.230 mm
N	Ángulo de vuelco de contenedor	80 °	70 °	80 °
P	Altura de descarga	2.411 mm	3.674 mm	2.680 mm
Q	Ángulo de salida	27 °	27 °	29 °
R	Distancia de descarga frontal	604 mm	582 mm	526 mm

(Para: Basculación delantera 7T-1 [Hi-viz], Cabina)

Figura 102.

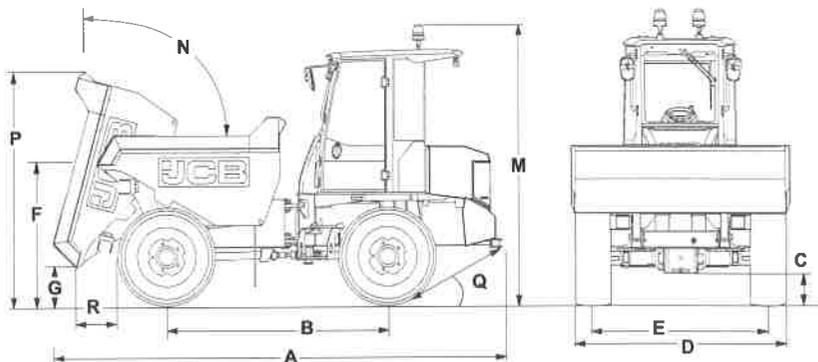


Tabla 17.

Elemento	Descripción	7T
A	Longitud total	5.052 mm
B	Distancia entre ejes	2.940 mm
C	Altura libre mínima	322 mm
D	Anchura sobre las ruedas	2.395 mm
E	Anchura de la oruga	1.990 mm
F	Altura hasta el labio delantero de contenedor (no volcado)	1.394 mm
G	Altura hasta el labio delantero de contenedor (inclinado)	1.055 mm
M	Altura hasta la parte superior de la cabina (con/sin luz rotativa)	3.295 mm / 2.994 mm
N	Ángulo de vuelco de contenedor	85 °
P	Altura de descarga	2.869 mm

Elemento	Descripción	7T
Q	Ángulo de salida	27 °
R	Distancia de descarga frontal	516 mm

Círculo de giro (con cabina o sin cabina)

Figura 103.

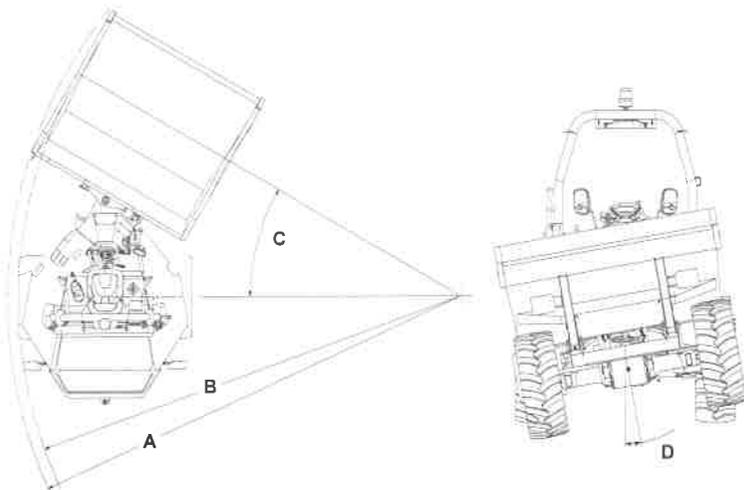


Tabla 18.

Elemento	Descripción	6T		7T	9T
		FT	ST		
A	Círculo de giro del contenedor (radio)	5.900 mm	5.777 mm	6.047 mm	6.372 mm
B	Círculo de giro de los neumáticos (radio)	5.755 mm	5.739 mm	5.954 mm	6.218 mm
C	Ángulo de dirección	30 °	30 °	35 °	30 °
D	Ángulo de oscilación del cuerpo	10 °	10 °	10 °	10 °

Pesos

Pesos de funcionamiento

Tabla 19.

Modelo de máquina	Bastidor ROPS	Estructuras ROPS/FO-PS en el bastidor	Bastidor de la cabina
6T FT	4.900 kg	4.980 kg	5.240 kg
6T ST	5.130 kg	5.210 kg	5.470 kg
7T Hi-Viz	ND	ND	5.620 kg
9T FT	5.460 kg	5.540 kg	5.800 kg

(1) Masa de funcionamiento de la máquina según ISO 6165 - Peso de la máquina sin carga, con combustible al completo y 75 kg operador.

Capacidad del contenedor

Tabla 20.

Modelo de máquina	Carga útil máxima segura	Capacidad de agua	Capacidad rasa	Capacidad apilado
6T FT	6.000 kg	2 m ³	2,5 m ³	3,2 m ³
6T ST	6.000 kg	1,6 m ³	2,5 m ³	3,1 m ³
7T Hi-Viz	7.000 kg	2 m ³	3 m ³	3,5 m ³
9T FT	9.000 kg	2,4 m ³	3,7 m ³	4,5 m ³

(1) Capacidad volumétrica del contenedor de acuerdo con ISO 6483.

Diagramas de visibilidad

El mapa o mapas de visibilidad facilitado(s) en este manual son para orientación, y pueden usarse para mejorar la visibilidad o como parte de una evaluación de riesgos para un funcionamiento seguro en el lugar de trabajo, introducción de ayudas visuales adicionales o gestión del emplazamiento.

El mapa o mapas de visibilidad muestran máquinas en configuraciones de volquete estándar. Las modificaciones o el exceso de llenado pueden aumentar o añadir puntos ciegos alrededor de la máquina. Es responsabilidad del operador y de la dirección de obra determinar si es aceptable la visibilidad de la máquina en el emplazamiento.

El mapa o mapas de visibilidad mostrados en este manual son a escala con la máquina en la configuración de desplazamiento.

El mapa o mapas de visibilidad muestran los puntos ciegos combinados aproximados de visión directa desde un objeto de prueba de 1,2 m de alto y 0,3 m de ancho. La posición del ojo del operador está 0,68 m por encima y 0,02 m delante del punto de índice del asiento y con una distancia entre ojos de 0,405 m según ISO5006:2017. Esto representa lo que puede ver aproximadamente un operador sentado usando un cinturón de seguridad.

El mapa o mapas de visibilidad no representan las exigencias de visibilidad según se estipula en EN 474 parte 1:2006 o ISO5006: 2006.

La máquina cumple los requisitos de visibilidad según se estipula en EN 474 parte 1 : 2006, es decir ISO5006 : 2017. El mapa de visibilidad muestra la combinación de visibilidad desde 1 m del límite de la máquina hasta un círculo de radio 12 m.

Todas las dimensiones en mm.